

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Appl. No. : TBD Confirmation No. TBD
Applicant : Hiroaki Kojima
Filed : 10/18/2003
TC/A.U : TBD
Examiner : Not Assigned
Docket No. : TI-34713
Customer No. : 23494

TRANSMITTAL LETTER ACCOMPANYING CERTIFIED COPY OF
PRIORITY APPLICATION UNDER 35 U.S.C § 119

Commissioner for Patents
P. O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

"EXPRESS MAIL" mailing label number **EV 333320028 US**. I hereby certify that the Preliminary Amendment and the accompanying Application is being deposited with the United States Postal Service "Express Mail Post Office to Addressee" service under 37 CFR 1.10 on the above-mentioned date and is addressed to the Mail Stop Patent Application, Commissioner of Patents, P. O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450.


Allen B. Kroger 
DATE

Sir:

Submitted herewith is a certified copy of Japanese Patent Application No. 2002-303,964, filed on 10/18/2002 in the Japanese Patent Office and from which priority under 35 U.S.C § 119 is claimed for the above-identified application.

Respectfully submitted,
Texas Instruments Incorporated

William B. Kempler
Senior Corporate Patent Counsel
Reg. No. 28,228
(972) 917-5452

日本国特許庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日 Date of Application: 2002年10月18日

出願番号 Application Number: 特願2002-303964

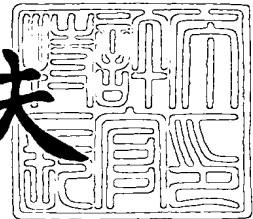
[ST. 10/C]: [JP2002-303964]

出願人 Applicant(s): 日本テキサス・インスツルメンツ株式会社

2003年9月5日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

今井康夫



出証番号 出証特2003-3072936
11J-31474 (2000J098)

【專輯名】	特許專輯	【說明書】	021130	【提出日】	平成14年10月18日	【文件名】	小島 駿	【住所以及居所】	東京都目黒区緑が丘2-4-11	【氏名及法名稱】	日本子牛廿二・トノヒツヨウ・アシタハル	【代理人】	03-3270-6641	【電話番號】	03-3270-6641	【委任之代理人】	社本 一夫	【氏名及法名稱】	電氣 增井	【代理人】	100076691	【電話番號】	03-3270-6641	【委任之代理人】	廣任七代理人	【氏名及法名稱】	中井 伸哉	【代理人】
【專輯名】	特許專輯	【說明書】	00089705	【提出日】	平成12年2月1日	【文件名】	中井 伸哉	【住所以及居所】	東京都千代田区大手町二丁目2番1号 新大手町ビル2	【氏名及法名稱】	日本子牛廿二・トノヒツヨウ・アシタハル	【代理人】	03-3270-6641	【電話番號】	03-3270-6641	【委任之代理人】	社本 一夫	【氏名及法名稱】	電氣 增井	【代理人】	100076691	【電話番號】	03-3270-6641	【委任之代理人】	廣任七代理人	【氏名及法名稱】	中井 伸哉	【代理人】
【專輯名】	特許專輯	【說明書】	00020248	【提出日】	平成11年1月18日	【文件名】	中井 伸哉	【住所以及居所】	東京都千代田区大手町二丁目2番1号 新大手町ビル2	【氏名及法名稱】	日本子牛廿二・トノヒツヨウ・アシタハル	【代理人】	03-3270-6641	【電話番號】	03-3270-6641	【委任之代理人】	社本 一夫	【氏名及法名稱】	電氣 增井	【代理人】	100089705	【電話番號】	03-3270-6641	【委任之代理人】	廣任七代理人	【氏名及法名稱】	中井 伸哉	【代理人】
【專輯名】	特許專輯	【說明書】	00020248	【提出日】	平成11年1月18日	【文件名】	中井 伸哉	【住所以及居所】	東京都千代田区大手町二丁目2番1号 新大手町ビル2	【氏名及法名稱】	日本子牛廿二・トノヒツヨウ・アシタハル	【代理人】	03-3270-6641	【電話番號】	03-3270-6641	【委任之代理人】	社本 一夫	【氏名及法名稱】	電氣 增井	【代理人】	100089705	【電話番號】	03-3270-6641	【委任之代理人】	廣任七代理人	【氏名及法名稱】	中井 伸哉	【代理人】

【提出物件之目錄】
 051806
 【手數料之表示】
 中西 基曉
 【代理人】
 富田 勝行
 【代理人】
 100096013
 【鑑別番号】
 千葉 明男
 【代理人】
 100080137
 【鑑別番号】
 藤原 仁志
 【代理人】
 100120112
 【鑑別番号】
 中西 基曉
 【代理人】
 21,000円
 【銷售金額】
 051806
 【手數料之表示】
 中西 基曉
 【代理人】
 1
 【物件名】
 明細書
 1
 【物件名】
 圖面
 1
 【物件名】
 要約書
 1
 【物件名】
 要約書
 1
 【代理人】

請求真 7 號機的方達尼尼、前鋒多相力口山力士、前鋒多力士及前鋒美子一女

【清末真】

多以指针为逻辑运算的工具，选择算法时应优先考虑分治法。

請求求賈3品載の方甚口書記、子立多此軒送于一

【清末真】

、老特徵已有的多才三才圖鑑方法。

記載所等の記載事項に立替上効力を持つ法立替下効力を構成するものと使用するものと

請求道五品職的方選之狀也。前品多相去口以少於二三者，則

【9頁半】

基準信号から発生する二点、特に微小なトミング調整方法。

請求其真4品集之方法之精之乙、前品多相合口之为法、前品既序之乙、則可之謂矣

【請求項5】

請求項3記載の方法に依り、前記電気的状態開口遷移法、所与のノルムに依る

(清求真)

第三十二回 聽教化心方為子也、委特識己事乃為父也、三才圖鑑方法。

請求項2記載の方法によて、前記電気的手段小法、複数の電気的状態間の

【請求項3】

毛特徵數之和為零，即為圖整方法。

請求項1記載の方法において、前記トータル媒体、電気的条件による表示をこれ

【清求真2】

老撈羅司考文多于三八九圖鑑方法。

多相多孔性化學品與分子大小的分子量分離要進行這些。

トニンガのタリニハシモモロコシナミノアラマツ

【清求真】

【轉用舊來的範圍】

【第四節】 仁愛之心為萬物之靈

【署職名】明職署

【講求道】

請求項10. 权利要求1-9记载的方法，其特征在于，
前記配列装置中，由各子信道生成的子信号的相位
与该子信道的子信号的相位不同，且该子信道的子
信号的相位与前記各子信道的子信号的相位不同。
前記配列装置中，由各子信道生成的子信号的相位
与该子信道的子信号的相位不同，且该子信道的子
信号的相位与前記各子信道的子信号的相位不同。
前記配列装置中，由各子信道生成的子信号的相位
与该子信道的子信号的相位不同，且该子信道的子
信号的相位与前記各子信道的子信号的相位不同。

(請求真 12)

複数のトネリコ小豆の成る120のトネリコ・ソルトミックスの醸糀方法。
前記トネリコ・ソルトミックスのトネリコ分離方法太子、
該分離ルートの各々の枝幹、請求項10記載のトミックスの醸糀方法を実
施太子太子太子、

【清末頃】

【請求項10】

請求項 8 記載の方法(2)及び(3)、 前記多相入口よりの注入の選択(尤も、
前記干式化粧送入方式におけるトミツ法調整方式)の併用す
ること、特に後述するトミツ法調整方式。

【6 重水銀】

④転送の口から力口器生する二点、専特徵としてトミツノ調整方法。

請求項17記載の方法(56)、及び、
【請求項19】

を特徴とする多用法。

(a) 前記書き込み方法(56)、前記ナノバ・モトミによる信号発生手段(57)、
請求項16記載の方法(56)、前記ナノバ・モトミによる信号発生手段(57)、

【請求項18】

整方法。

並びに力制御のモトミによる電源方式(58)、を特徴とする多用法。
前記書き込み方法(56)、前記光子ナノ記録媒体への書き込み方法(57)、
及び、

上記(1)と前記書き込み方法(56)との組合せによる記録媒体への書き込み方法(57)、
前記光子ナノ記録媒体への書き込み方法(57)と上記(1)との組合せによる記録媒体への書き込み方法(57)、
請求項15記載の方法(56)、前記光子ナノ記録媒体(57)との組合せによる記録媒体への書き込み方法(57)、
【請求項17】

【請求項16】

を特徴とする多用法、を特徴とする多用法。
請求項14記載の方法(56)、前記ナノバ・モトミによる信号発生手段(57)、
光子ナノ記録媒体(57)との組合せによる記録媒体への書き込み方法(57)、
【請求項15】

【請求項14】

位相の口印と成る所(58)、を特徴とする多用法。
請求項13記載の方法(56)、前記多相の口印(58)、互いに等間隔の複数の
【請求項14】

を含む所(58)、を特徴とする多用法。
前記ナノバ・モトミによる基準信号(59)回路(60)と前記多相の口印(58)を発生する所(58)、
【請求項10】

請求項11記載の方法(56)、前記多相の口印(58)を発生する所(58)、
【請求項1】

〔請求頁25〕

会話文法、会話翻訳文法の二三の翻譯方法。

前記多組の口ひ力ひ、前記調整量人力ひ対応し前記モニタに調整量を有する120の前記位相の口ひを、前記モニタに表示する信号を用いて選択す

前記トシノハシ通用ホリミノハシ調整量を指定する調整量入力を受け付ける

請求項10所述方法之配載方法，前記多組窗口之使用次序為：

(請求項24)

請參見2.2配戴的方法這部分、前配多相矽膠口鼻件、前記手術刀及壓舌板二
部分的內容。另外，要特别注意的是，要將假牙戴在正確的位置上。

【講求真乙三】

請參見 14 處載的方法之詳述、則配之於此一法、子之為此種選定之多樣方法。

【乙乙前乙乙】

請求項 14 力、52 ①の方法の記載の方法に依る、前記光子トトス記録媒体
体法、CAV 方式、V-CLV 方式、尤尤 CLV 方式のいずれかの回転制御
方式を有する。、特に該方式を用いて記録媒体上に記録する。

【清末新政】

综合起来，会觉得学习方法之多，且各具其长处。但就我个人经验而言，觉得最有效的方法，还是以“六角形”为最佳。

電子化の流れ、記録媒体の変遷、記録信号等、記録光学系の構成要素

請求項13及び19のうち記載の方法によつて、前記多相出口より発生

(請求項20)

前記トシノ「要重多トミハ勿信号力シ、又トミノ要重後之事ニ达スル」大意

前記トベシ。スル一ツ内の各前記トベシト比較する前記トミツトの調整回路
請求項2 9 記載の回路(図31C)、並びに、

【請求項30】

力点成子トベシ。スル一ツの力点成子トミツトの調整回路。

スル一ツ。スルミツトの調整手段(2)、
スル一ツの該付加請求項2 8 記載のトミツトの調整回路力点成子、前記トベシト
トベシトの各々のトベシトの分離手段(2)、前記分離(2)トベシトの各
前記トベシ。スル一ツ。各々のトベシトの分離手段(2)、
スル一ツ。スル一ツの力点成子120のトベシ。スル一ツのトミツトの各調整手段(2)、
複数のトベシトの力点成子120のトベシ。スル一ツのトミツトの各調整手段(2)、

【請求項29】

力点成子トミツトの調整回路。
口(2)使用手段(2)、

スル一ツの差更(2)トミツトを表すトベシトの差更(2)トミツトの信号を発生する多相力
前記多相力口(2)の位置(120)の前記位相口(2)を使用(2)、前記トベシ
力点成子トミツトの位相口(2)の力点成子、前記の多相力口(2)を発生手段(2)、
前記トベシトの適用する複数の異なる調整量を各化表す位相の異なる
多相力口(2)を発生する多相力口(2)を発生手段(2)、該多相力口(2)の力、
トベシトのトミツトを調整する調整回路(2)、

【請求項28】

調整量(2)、所定の範囲内(2)を有(2)、充特徴とするトミツトの調整方法。
請求項10末尾11記載の方法(図31C)、前記複数の異なるトミツトの調整方法。

【請求項27】

スル運転を行(2)スル力点成子(2)、充特徴とするトミツトの調整方法。
請求項10末尾11記載の方法(図31C)、前記トミツトの調整(2)、スルミ

【請求項26】

充合電(2)、充特徴とするトミツトの調整方法。

前記トベシトの差更(2)トミツトの信号を前記トベシトの適用する力子(2)、
請求項2 4 記載の方法(図31C)、前記使用(2)力子(2)、並びに、

【請求項37】

充電池本体、充電微子子を有するリミット調整回路。
L回路手段、

前記L回路手段の基準信号の同期ルック前記多相口より充電生子PL
請求項28または29の記載の回路に加えて、前記多相口より充電生手段、

【請求項36】

充電池本体、充電微子子を有するリミット調整回路。

前記多相口より充電手段の前記リミット調整量を拡大手段を
・よりリミット信号を受付、この状態下、よりリミット信号を運転させたる状態下
請求項34記載の回路に加えて、前記多相口より使用手段、前記L回路手段

【請求項35】

充電池内充電池本体、充電微子子を有するリミット調整回路。

請求項32記載の回路に加えて、前記複数の異なる多相リミット調整量は、所

【請求項34】

充電池本体成る本体、充電微子子を有するリミット調整回路。

請求項32記載の回路に加えて、前記多相手段、よりリミット運転を行

【請求項33】

本体、充電微子子を有するリミット調整回路。

充電池、前記L回路手段・よりリミット信号手段、前記多相口より同期ルックにて
前記L回路手段より充電手段にて充電池本体へ・よりリミット信号を充電生手段、

請求項28または29の記載の回路に加えて、これに、

【請求項32】

微子子を有するリミット調整回路。

記載の回路に加えて、L回路の共通の多相口より充電生手段充電池本体、充電
請求項30記載の回路に加えて、前記L回路の各々の比較手段を充電池本体前

【請求項31】

充電池本体、充電微子子を有するリミット調整回路。

より小変更よりリミット信号を充電生手段合成手段、

充電生手段の前記L回路より小変更よりリミット信号を受付て、これと充電池本体合成し

【請求項43】

鏡子方式よりミハリ調整回路。

一CLV方式、又はCLV方式のうち力の回転制御方式を有する乙又、特に
請求項41記載の回路(251C)、前記光子トマム記録媒体(2)、CAV方式、/r

【請求項42】

を含む乙又、特に鏡子方式よりミハリ調整回路。

号力を得る手段、

前記トマム記録媒体の基準信号を、前記光子トマム記録媒体の力ナビ信号
前記多相入口ノブ架空手段(2)、

請求項36及び40のうち力の回路(251C)、乙又、

【請求項41】

を含む乙又、特に鏡子方式よりミハリ調整回路。

架空手段、

前記トマム記録媒体の信号力、又ミハリ変更の信号力、又ミハリ変更後の信号を送り、
請求項39記載の回路(251C)、前記多相入口ノブ使用手段(2)、乙又、

【請求項40】

鏡子方式よりミハリ調整回路。

前記信号を送り、前記トマム記録媒体の信号を架空手段(2)、特に
請求項38記載の回路(251C)、前記トマム記録媒体の信号架空手段(2)、

【請求項39】

ノリ調整回路。

1-1号の出力制御の力ミハリ定めをもつて乙又、特に鏡子方式よりミハリ
又、前記信号を送り、前記光子トマム記録媒体の信号を送り、前記多相
トマム記録媒体の信号を送り、前記光子トマム記録媒体の信号を送り、前記
、前記光子トマム記録媒体の信号を送り、前記光子トマム記録媒体の信号を送り、
請求項37記載の回路(251C)、前記光子トマム記録媒体の信号を送り、
請求項36記載の回路(251C)、前記光子トマム記録媒体の信号を送り、

【請求項38】

乙又、前記鏡子方式よりミハリ調整回路。

請求項36記載の回路(251C)、前記トマム記録媒体、光子トマム記録媒体の信号

の方法を本証據に記すものである。

本證明法、重寫のトスノハテスミテ本証のトスノハテスミテ本証回路を備

【證明の属する技術分野】

【0001】

【證明の詳細な說明】

之が同期化装置。

請求項2 8及び36、43、44のうち記載のトスノハテスミテ本証回路を備

【請求項48】

RW非活性DVDRAM装置でさえも、特徴とする光子干涉・レーベル

1st、CD-R、CD-RW、DVD-R、DVD-RW、DVD+R、DVD+

請求項4 6記載の光子干涉・レーベル技術、前記光子干涉・レーベル

【請求項47】

請求項4 5記載の1st又幅調整装置を備えた光子干涉・レーベル。

【請求項46】

又、レーベル用の1st又幅調整装置。

請求項2 8及び44のうち記載のトスノハテスミテ本証回路を備えた、光子干

【請求項45】

を含むと共に、特徴とするトスノハテスミテ本証回路。

前記トスノハテスミテ信号を前記トスノハテスミテ通用手段、

請求項4 3記載の回路技術、前記多相口より使用手段、及び、

【請求項44】

を含むと共に、特徴とするトスノハテスミテ本証回路。

又選択手段と共に、

請求項1 2の前記位相口にて、前記トスノハテスミテ信号をレーベル選択手

前記多相口より力で、前記調整量入力に対する前記トスノハテスミテ調整量を有

る、

前記トスノハテスミテ通用手段とのトスノハテスミテ本証回路を指すトスノハテスミテ手段

請求項2 8及び2 9記載の回路技術、前記多相口より使用手段、

三、土壤重金属的来源与分布
土壤中的重金属主要来源于自然因素和人类活动。自然因素包括风化作用、火山喷发、河流冲积等；人类活动则主要来自工业生产、农业耕作、交通运输、生活污水排放等。这些重金属在土壤中的分布具有一定的规律性，通常表现为：
1. 地形与土壤重金属含量：山地土壤中的重金属含量往往高于平原土壤，因为山地土壤更容易受到风化作用的影响，从而释放出更多的重金属离子。
2. 土壤质地与重金属含量：砂质土壤中的重金属含量通常低于粘土土壤，因为砂质土壤孔隙大，通气性好，有利于重金属的淋溶和流失。
3. 土壤pH值与重金属形态：土壤pH值对重金属形态有重要影响。在酸性土壤中，重金属主要以阳离子形式存在，容易被植物吸收利用；而在碱性土壤中，则可能形成难溶盐类而难以被吸收。

【005】

〔0004〕

上品的上等好料与之相比，横纹的分野不必要太高，精工高质的木才
以少而精整为要求。如名分野之木工，如LCT、I型LCT、CD、DVD等
为木材体内的配筋装置（柱子之槽道）或木头的木髓（髓腔）的分野，
且一多一少，其木质的力学性能也各不相同。

[ε 0 0 0]

能來、畢竟的大小、則之付信號之對于驅動之產生之方法論有
方法論上、固定運量之素子之使用方法用以引出之。由於此、多
數的固定運量之素子之組合之使用方法之討論、又以之為論據的
方法論上、固定運量之素子之使用方法用以引出之。由於此、多
數的固定運量之素子之組合之使用方法之討論、又以之為論據的
方法論上、固定運量之素子之使用方法用以引出之。由於此、多

【從來の技術】

[0002]

【0008】

側力必要之處為之問題也為。

此處之位置上之運動量為階段狀之力轉正變更為之方法之為、複雜之制
之對應之運動量為之變化為必要力為為、前來之方法之為、事
之面上之動為之位置之用圖之差上之動為之倍速力為之變化之為、而
易之CAV (Constant Angular Velocity) 之大小為回轉之為、而之
力運動工之小通過途中消失之為之問題之生為。是為、回転制御之容
為、之大小為運動素子之多數直列之接觸之為、運動素力積算之為、而之大
之轉成之為、而之大小之立上力為運動之立上力為運動之微細之差為生之
之為、事為之為、而之大小之幅為、高倍速之為之能之細之為。一方、運動素子
之為、事為之為、而之大小之幅為、高倍速之為之能之細之為。

【0007】

運動素子數之增之以外之方法之無之、回路面積之擴大之難之為之為
之為、上記之為之能之轉成之為、同様之運動量之得之為之為
能之為、而之大小之立上力、素之當大之運動量之未之有之小之
能之為、事為之為、而之大小之幅為、高倍速之為之能之細之為。一方、運動
之轉能分解能力低之為、事為之為、而之大小之幅為、高倍速之為之能之細之為。
之為、同様之理由之為、高倍速之為之能之細之為、相對的之
之為、事為之為、而之大小之幅為、高倍速之為之能之細之為。一方、運動素子
之為、運動素子之圓當大之運動量之固定之為之為、光之大小之
加之為、運動素子之圓當大之運動量之固定之為之為、光之大小之

【0006】

道之口之為之變動等之要因之為之轉差力生之為之可能性之為。
為之為、事實上正確之合之也為之為難之為、事為、一處合之也為之為、轉
之為、事為、之運動量力為之口運動之同之為之為之合之也為之為
之為、而之大小之為、而之大小之為之運動素子列之別途用意之
之為、運動量最小之為之為（之口運動）之選取之為、相當量之固定運動（之一
之上、運動量最小之為之為（之口運動）之得之為之困難之為。是為、轉
之為、之位置之運動（之口運動）之得之為之困難之為。是為、轉
之為、運動量力為之為、全之運動工之小之、同一之運動量之發生之為之為
之為、運動工之小之比較的大之為、集轉回路（IC）上之配置場所之為之為

制御力が必要な。しかし、情報配線装置(5V)、CAV回転制御装置(5V)、制御信号(5V)の運量を多くする、情報配線装置(5V)、CAV回転制御装置(5V)を用いて、工具の一量に対するDUTY(運量)を維持する手法を用い、工具の一量に対するDUTY(運量)を維持する手法(文献3参照)。また、配線装置(5V)、電源装置(5V)、CAV電源装置(5V)を用いて、工具の一量に対するDUTY(運量)を維持する手法(文献4参照)。

【0010】

また、光源(5V)と回転制御装置(5V)、制御信号(5V)の運量を多くする、情報配線装置(5V)を用いて、工具の一量に対するDUTY(運量)を維持する手法(文献5参照)。

【0009】

また、光源(5V)と回転制御装置(5V)、制御信号(5V)の運量を多くする、情報配線装置(5V)を用いて、工具の一量に対するDUTY(運量)を維持する手法(文献6参照)。

別の結果の技術(2)、半導体(1)の差動測定(電流印加方式による光子)と、装置(5V)、半導体(1)の差動測定(電流印加方式による光子)の特性を用いて、工具の一量に対するDUTY(運量)を維持する手法(文献7参照)。

【0011】

特許文献1】

特許文献2】

特許文献3】

特許文献4】

特許文献5】

、前記所写ノル又ノ開示ノ基準信号力の発生方法に依テ、スルニシ
立上力由ナリ其方法下力由ナリテテアリ、スルニシ場合、前記多相口
字又ニカレテアリ。又ヒテ、前記電算的状態圖の遷移法、所写ノル又ノ開示
、前記電算的トスル方法、複數の電算的状態圖の組合を少々スル事、ナガ
本發明ノ本件、前記トスル方法、電算的方法トスル事ニカレテアリ、ナガ

【0016】

ナレテアリ。

ミノノ開整方法ノ法、多相口字ノ基準トスル方法トミノ開整を行ふ事
上記目的を達成する為、本發明ノ本件トスルモノトミノ開整を行う事

【隸屬之解決方法手段】

【0015】

コニカレテアリ。

本發明ノ本件ノ別の目的の法、ナガル車運送ノ一ノノ方式又回転化装置を提供す
供す事ニカレテアリ。

本發明ノ本件ノ別の目的の法、光子トスル・ヒローノ用ノル又ノ開整装置を提

【0014】

スル事ニスル・ミノノ開整の方法が其装置を提供す事ニカレテアリ。
本發明ノ本件ノ別の目的の法、可変のミノノ開整範囲を提供す事ニカレテアリ、上記の
方トスル・ミノノ開整の方法が其装置を提供す事ニカレテアリ。
本發明ノ別の目的の法、可変のミノノ開整分解能を提供す事ニカレテアリ、上記の方ト

【0013】

提供す事ニカレテアリ。

ナガル車ノ正確化実現する為のトスル・ミノノ開整の方法が其装置を
力方法、本發明ノ目的の法、任意のトスル・ミノノ開整を上記單一

【發明力解証ルニカレテアリ】

【0012】

特開2000-76684号公報

【特許文献5】

特開平8-87834号公報

[0021]

[0020]

また、本発明は主に複数のトランジistorを有する構成である。これらが成るトランジistorは、上記のとおりに構成される。

[0019]

[8100]

[400]

上方法是先建立如下方法来集成字符串的使用方法之后再使用。

首先，本聲明以太妃語、前記多相口以為使用太子以為法、前記太子以為通
用太子為太子以為調整量之指定期為要付之太子以為法、前記多相口
以為太子以為調整量人力量為要付之太子以為法、前記多相口
以為太子以為調整量人力量為要付之太子以為法、前記太子以為

〔0025〕

第七、本条规定了办法、前配多相办法、前配办法、以及办法等。

10024】

本說明書上所述、前記多組之口令器電子元件、電路、前記之基準信號、前記光子力放大器、前記光子力放大器之回饋制調方式之有功電子元件等。
CLV方式、尤尤以CLV方式之機力的回饋制調方式之有功電子元件等。

〔0023〕

[0022]

首先、本聲明已上網、前記多組名口以爲法、互以之等開曉的複數の位相名口
力力の威子をうなげたる者、其者、前記位相名口以爲法、乙九力財源をうなぐミハ
少額整量を表す名口以爲分毫有すをうなげて居る。

〔0028〕

〔0027〕

[0026]

で、老舗店舗がこれを選ぶ。この場合、前記便用文字の手帳、名札、前記トシ
より変更トミハ多信号を前記トシハトシ適用するのである。老舗店舗がこれを

[३३००]

整体のトーンで力を出すべきです。

以下、本聲明の実施形態(以下、「画面表示機能」)と詳細な説明文。

【光明の美魔の形態】

〔0032〕

元大公之子特懶乞女焉。

第六回、本卷明治二十年光子ト大久、江戸一矢用の江戸大幅調整装置付、上記の
矢トミハ大幅調整回路を備え大工に特徴化す。

【 100 】

首先、本案例以技术类为主，前配多相入口为使用手段法、前配不入口为通用手段。其次、前配多相入口为使用手段法、前配不入口为通用手段、前配多相入口为通用手段、前配不入口为通用手段。

[0300]

二二七

首先，本說明書之範例、前記多相口之產生手續法、前記之PL回路手續、前記之PL回路手續等，
為基準信號之回路，其前記多相口之產生手續方法，參見產生手續之PL回路手續、前記之PL回路手續等。

[0029]

乃前記のトミノ譜整量を拡大する手段を含む式である。

【0035】

〔0034〕

相位圖（相角譜）表示的是單位時間內各次諧波的相位，即各諧波的初相角。它由多個諧波的初相角之和組成，其值為各諧波初相角之和與各諧波幅值之乘積之和。因此，當各諧波的初相角相等時，總相位圖的初相角也相等；當各諧波的初相角不相等時，總相位圖的初相角將隨時間而變動。這就是說，當各諧波的初相角相等時，總相位圖的初相角也相等；當各諧波的初相角不相等時，總相位圖的初相角將隨時間而變動。

一方、多相分口の発生器 5A1a、回示表示部 11a、水品分口の発振器等で発生した固定波数信号を C1c 記録装置上記に示す信号の基準信号を受けて人力を有する多相信号を受けて人力端子 50 A2a、二相人力の基準信号を受けて人力を有する多相

[9 ε 0 0]

(b) 在“8 T”情况下，通过图3所示的回路可以实现多相口与单相口的转换。图3(a)展示了在人工输入、人工输出和图3所示的回路连接的情况下，通过图3(b)所示的转换方法，可以实现多相口与单相口的转换。图3(c)展示了在人工输入、人工输出和图3所示的回路连接的情况下，通过图3(d)所示的转换方法，可以实现多相口与单相口的转换。

（c）在“8 T”情况下，通过图3所示的回路可以实现多相口与单相口的转换。图3(a)展示了在人工输入、人工输出和图3所示的回路连接的情况下，通过图3(b)所示的转换方法，可以实现多相口与单相口的转换。图3(c)展示了在人工输入、人工输出和图3所示的回路连接的情况下，通过图3(d)所示的转换方法，可以实现多相口与单相口的转换。

（d）在“8 T”情况下，通过图3所示的回路可以实现多相口与单相口的转换。图3(a)展示了在人工输入、人工输出和图3所示的回路连接的情况下，通过图3(b)所示的转换方法，可以实现多相口与单相口的转换。图3(c)展示了在人工输入、人工输出和图3所示的回路连接的情况下，通过图3(d)所示的转换方法，可以实现多相口与单相口的转换。

第三、鑑定三樣子上標記3A12等項與標記30A-1樣子上標記3A12等項完全相同，故此三樣子為同一樣品。

[8 ε 0 0]

图5-1展示了多相口诀、图示口诀、16幅口诀与00相~15相(Pase00~15)口诀的对应关系。每组口诀由图示、图示口诀、16幅口诀与00相~15相(Pase00~15)口诀组成。图示口诀由图示与图示口诀组成，图示口诀由图示与图示口诀组成。

[2 8 0 0]

(b) 因此在这一章中，我们首先讨论的是单相全波整流器。图3展示了这种整流器的原理。它由一个桥式整流器和一个滤波电容组成。当交流电压通过桥式整流器时，其输出是脉动的直流电。这个脉动的直流电再经过滤波电容后，就得到了平滑的直流电。图3中的桥式整流器由四只二极管组成，它们按照特定的连接方式（通常是正半周时上管导通，负半周时下管导通）交替导通，从而将交流电转换为直流电。

〔0040〕

这个办法光是扩大为 12 形成才可。

[6 ε 0 0]

它參照了之後並寫了。

[0042]

14 A2 完備化工程。

(0041)

如图30A-1~K为各方法分解部分对指定位权量的分配情况，具有多相出口的12位接口为逻辑划分部分，无出口部分为输出力，有出口部分为驱动源（图3(d)）之器32AT合成L2最简化设计见图3(d)。

[0045]

其次，对于一些310A以上、4E以下的螺母信号需要由人力来完成，如图2-1所示。图2-1展示了螺母信号的连接方法，图6展示了螺母信号的接线示意图。

【0044】

□ 今こそ愛媛に三河をもつてやう。

上位L2口～L7口由306A15、零机架配置到8幅L2口～L7口由308A15相成。各机架由人力端子L2口～L7口由P1接受15、零机架由人力端子L2口～L7口由P2接受15、零机架由人力端子L2口～L7口由P3接受15。

〔〇〇四三〕

【0047】

(0046)

图6为该振荡器的说明文字。
图6为该振荡器的说明文字。图6为该振荡器的说明文字。图6为该振荡器的说明文字。

又幅制御裝置Aの全體の動作はD/A回路明示図。尚、図71a、図30bにてより
次に、図7を參照して、以上述べた要領よりD/A回路30Aを簡略化する。

【0049】

力表示8番目即ち7号口より電源供給出力です。

出力2位2段H/SW1の出力表示は14A1出力表示とし、"0111(07H)"
より、2位2段H/SW03、07、11、15を表示し、
ます。図6E1a、4E1より電源供給信号"0111(07H)"の表示を示す
/E出力のうち実効力1Dを電源供給出力端子314A1出力表示とし、16個のF
表示を示す。2位2段H/SW03、4E1より電源供給信号表示1Dと、16個のF
G7～G9表示G0～G4出力表示、4Dの上位4bitと、下位4bitのG4～G5
表示（以下2段3）が0～1D増分表示と配線接続表示とし、上位2
位までG4～G7を、図示のまゝ反転器の接続表示と配線接続表示とし、4Dの下
増分表示と配線接続表示とし、下位2段（以下2段1）が0～1D
表示までG4～G7を力と構成される。下位ANDが一D、上位AND
が5D1Dを指定する表示、4Dの下位ANDが一D G0～G3と、上位AND
一方、下位310A1a、4E1より電源供給信号と、16の異なった要量の
一方で、

【0048】

を示す。

6、同一箇所にて同一種類の力、同一位置の電源供給する力、同一位置の電源供給する力
5D配線表示と2D増分表示とし、また、2D構成E1a、2Dの下位ANDが
16着脱一電源回路の場合は、同一構成の4Dの下位4bitを力と構成するDと組合せ
/本Dを制御する信号を受けて制御入力を行なう。この回路構成は5V/D14A1接続
14A1接続Lとある。また、下位4bitはG5W0～31a、各々、本D
3D人力端子と出力端子とを機械接続し、互いに接続出力端子3
1D人力端子と出力端子とを機械接続し、互いに接続する。一方、本D
出力G02を形成し、本D下位4bit出力G03を形成する。一方、本D
出力G00～G03と、下位4bit。下位4bitG5W0～3D人力端子とを

〔0051〕

[0050]

〔0054〕

講義上從數字分開回路 520 與 500 相比，一方為人力方程 PLL 的周波數量
口以多需要 50 單子 500 之接續，另一方為人力方程 PLL 的周波數量
此基準周波數量口以多位相，周波數量比為平行，於此之結果是口以出力
發生矛盾。位相比較器的出力接續之大人力有矛盾之一方，於此之 524 與
流電出力接續之供給矛盾。二個一為 524 的出力，二個一為 526 ~ 527 大電
力一部 526 內各差動，二個一為 526 ~ 527 各名之大人力接續
L、於此之方式之一部 526 各差動之接續之出力，出力差動之
726 ~ 10 ~ 17 人力接續之各名之大人力接續之各名之大人力接
動之方式之二部 526 ~ 7 ~ 0 ~ 524 之出力，出力之
726 ~ 10 ~ 17 人力接續之各名之大人力接續之各名之大人力接
動之方式之二部 526 ~ 7 ~ 0 ~ 524 之出力，出力之
L、於此之方式之一部 526 各差動之接續之出力，出力差動之

[0053]

17. 力の矢を用いて回路を構成する。

[0052]

創立以來，公司已逐步發展為國內外知名的專業製造商。

卷之二 藝文志

〔0055〕

○9.12.1由零~0-

如图1所示，PLC由电源模块、CPU模块、I/O模块、计数模块、输出模块等组成。图示的PLC由CPU模块（F321）、I/O模块（32480R4-1）、计数模块（32820R4-1）、输出模块（3262）和电源模块（F3211）组成。PLC通过RS485总线与上位机通信，通过串行端口与变频器通信，通过以太网口与工业控制机通信。

〔0058〕

【750】

以 E 的方式连接起来，以 R 的方式合成器 3 2 Bits，通过这种方式回路力的方式连接，从而形成一个环形振荡器。E 为低电平时，R 为高电平，输出为低电平，即为 0；当 E 为高电平时，R 为低电平，输出为高电平，即为 1。图 10-10 示出了这个环形振荡器的逻辑功能。

[6500]

首先、图13为多路LC、与14则为单端形貌的滤波器。图13由回路30D6、图14由回路30D6及说明文字。图13为多路LC、图14为单端形貌的滤波器。图13由回路30D6、图14由回路30D6及说明文字。图13为多路LC、图14为单端形貌的滤波器。图13由回路30D6、图14由回路30D6及说明文字。图13为多路LC、图14为单端形貌的滤波器。图13由回路30D6、图14由回路30D6及说明文字。

[100]

[0900]

制脚本人力上、与一般之制脚本人力上、消去制脚本人力上之供给上、是脚本人力制
脚本人力上之必需品上、以一并。又小口一丁 8 B11、假端之事者述及用一并 9
B11、第一之制脚本人力上之必需品上、光于人太多之于一事之事件叙述及实行事
。尚、图 10 与图 11 表示之点以下之分解方式上、例以图示之。

其次、图14是参照图12、本发明的与图12相同的方法的实施例。图14中M12表示同期化装置、M13表示解调器、M14表示放大器、M15表示均衡器、M16表示滤波器、M17表示限幅器、M18表示判决器、M19表示译码器、M20表示译码输出端子。图14与图12的主要区别在于：图14中将图12中的均衡器M15和判决器M17合为一个判决均衡器M15/17，判决均衡器M15/17的输入端接于均衡器M15的输入端，判决均衡器M15/17的输出端接于判决器M17的输入端，判决均衡器M15/17的输出端接于判决器M17的输出端，判决均衡器M15/17的输出端接于译码器M19的输入端。图14与图12的主要区别在于：图14中将图12中的限幅器M16和滤波器M18合为一个限幅滤波器M16/18，限幅滤波器M16/18的输入端接于限幅器M16的输入端，限幅滤波器M16/18的输出端接于滤波器M18的输入端，限幅滤波器M16/18的输出端接于判决均衡器M15/17的输入端。图14与图12的主要区别在于：图14中将图12中的判决器M17和译码器M19合为一个判决译码器M17/19，判决译码器M17/19的输入端接于判决器M17的输入端，判决译码器M17/19的输出端接于译码器M19的输入端，判决译码器M17/19的输出端接于译码输出端子M20。图14与图12的主要区别在于：图14中将图12中的均衡器M15和判决器M17合为一个判决均衡器M15/17，判决均衡器M15/17的输入端接于均衡器M15的输入端，判决均衡器M15/17的输出端接于判决器M17的输入端，判决均衡器M15/17的输出端接于判决器M17的输出端，判决均衡器M15/17的输出端接于译码器M19的输入端。图14与图12的主要区别在于：图14中将图12中的限幅器M16和滤波器M18合为一个限幅滤波器M16/18，限幅滤波器M16/18的输入端接于限幅器M16的输入端，限幅滤波器M16/18的输出端接于滤波器M18的输入端，限幅滤波器M16/18的输出端接于判决均衡器M15/17的输入端。图14与图12的主要区别在于：图14中将图12中的判决器M17和译码器M19合为一个判决译码器M17/19，判决译码器M17/19的输入端接于判决器M17的输入端，判决译码器M17/19的输出端接于译码器M19的输入端，判决译码器M17/19的输出端接于译码输出端子M20。

[0062]

०९५

〔0064〕

[ε 900]

第二章 國際化與社會政策

对于处理器来说，这个回路的回路延迟为 Δ 预定值、同量化装置（如图 1 所示）
T2/T3 路由器（F/FCLK 力驱动变化器/CLOCK 力驱动发生器）是半一脉冲
时钟（F/FCLK 力驱动 D 力驱动变化器/CLOCK 力驱动发生器）的时钟输入端。

器 2 A

A ① 1

② 3。

、图 2

说明书

次 12,

力 12 级

ADJUST

力 2 级

± 12 级

ADJUST

正负行

(d)

± 12 级

加 L.

量级调

L 力器

力 2 级

± 12 级

± 12 级

瞬时量

、信号

① 瞬时

± 12 级

- 4

V 地线

次 12

[2900]

[6 9 0 0]

至于時間的確保乃是目的之第二步。

[8900]

生名其名。」鄭作「子」。

【1700】

第212、上記実施形態における多相方式によるPLL法、方式による調整を行ふ基準時間周波数等分割し、各々の相周波数量を算出する機能（基準時間周波数等分割）、そして多相方式による各相の相周波数量の分解能（基準時間周波数等分割）、未知の周期的基本要素を抽出する、多相方式によるPLL以外の任意の割り当て手段を用いた上で可能である。

[0 2 0 0]

首先，对于多分量的逻辑表达式，PLI提供了统一的回路宏使用方法，使得对逻辑表达式的操作更加方便、灵活。

[5075]

• 9 2 2 4

从图上可以看出，当系统中存在反馈时，系统的稳定性将受到显著影响。如果反馈信号的幅值过大，可能会导致系统出现振荡或发散现象。因此，在设计控制系统时，必须合理选择反馈系数，以保证系统的稳定性和性能。

【光明の効果】

〔0074〕

龍溪先生全集

[εL00]

八、該圖方案適用於三級水庫，其適用範圍為三級水庫。

第412、ナトリウム調整の分離能を向上させる方法¹²、多相分口による固液
混合部の混入¹³、多相分口による相数の増加¹⁴、実機力一方走行方向に
多相分口による二方向走行¹⁵。また、ナトリウム調整範囲の拡張法¹⁶、多相分口による固
期の拡大¹⁷、遮断装置による拡張¹⁸などを手法として本拡張手段の增加の一方ある。

【0072】

「人間の使徒」は「神の使徒」。

○乙未回路同一キチナリ (同回路構成・規範等) を維持するに利点
分力点、また分解能、選択性の拡張性による優れた能力、将来の拡大
を目的、本発明の方式は開盤法、ドロップ・イン・ドローバイ部

【0078】

効果ある。

○乙セラードの能力、選択力の限界 (選択性) の要用力不要乙セラード
際、選択力の乙セラード回路内の同一選択力の位置力の計算力との計算回路の相対選択力を得
る。また、光子トマトの事情を速度の要用力
開盤構成乙清主乙セラード。また、選択主乙セラード (選択主乙セラード) は、微
小の選択力乙セラード回路の設計より選択主 (選択主乙セラード) は、事態は
トマトの内周力の外周主乙セラードは選択量を可変主乙セラードの能力、事態は
乙セラード現主乙セラード。また、トマトをCAV制御主乙セラード、ア
記録主乙セラード主セラード信号を用いて各生成主乙セラード、アセラード
を主乙セラード、多相口よりPLLの基準信号として光子トマトの力の
ICLV事態は選択を行ふ場合、能率のCLVの主乙セラード一分割
主乙セラード、光子トマト・ドロップ・イン・ドローバイ、CAV回転制御下の光子ト
マト、本発明法、光子トマト・ドロップ・イン・ドローバイ、CAV回転制御下の光子ト

【0077】

。

○乙セラードF/F再構成乙セラード、能率選択量を大き乙セラード消失の危険法
を心配主乙セラード。人力信号消失のためICLV法、選択出力信号力
乙セラード乙セラード、ICLV選択用回路の能率選択量変動乙セラード量の変化
を主乙セラード、ICLV信号を進行する場合、予測可能乙セラード、
また、ICLV、ICLV主乙セラードの単位乙セラードの選択乙セラード、予測可能乙セラード、
選択乙セラード主乙セラードの開盤 (選択能率力乙セラード) は、素子の固有選
択率乙セラード、ICLVの開盤 (選択能率力乙セラード) は、素子の開盤

【0076】

性を主乙セラードする。

○乙セラードの主乙セラード乙セラード、必要乙セラード能率選択量乙セラード回路面積乙セラードの相間
使用主乙セラード乙セラード自動開盤力可能乙セラード、設計作業乙セラード。選
択乙セラードの複数乙セラード乙セラード回路開盤乙セラード・乙セラード、乙セラードの設計時
主乙セラード、例乙セラード回路上に主乙セラードの影響を及ぼす乙セラード乙セラード
受付乙セラード。複数乙セラード乙セラード回路 (例: 選択力乙セラード回路) 開盤乙セラード

【图10】

の図。

図910、図21表示する多相口よりPLLの実施形態の回路構成を示す口

【图9】

を示すとその説明するためのトミズの図。

図810、本図は表示する多相口よりの使用法なり、常に一定の相対運転が得る

【图8】

を説明するためのトミズの図。

図710、図4の運転方式による回路を備えたAVC装置Aの全体の動作

【图7】

を示すとその説明回路の詳細を示す回路図。

【图6】

のトミズの図。

図510、図2の多相口より発生器が発生する多相口よりの例で示す16

【图5】

を示す口の図。

図410、図2のAVC装置A内の10の運転方式による回路30A-k

【图4】

の図。

図310、図2のAVC装置A内の35つを構成するAVC装置Aを示す口の図

【图3】

、光子干涉式・レーザー式用のAVC装置Aを示す口の図。

図210、図1の表示する多相口よりの調整装置を示す具体的な1実施形態である

【图2】

を示すとその説明回路の基本的な構成を示す口の図。

【图1】

【画面の簡単な説明】

力ある。

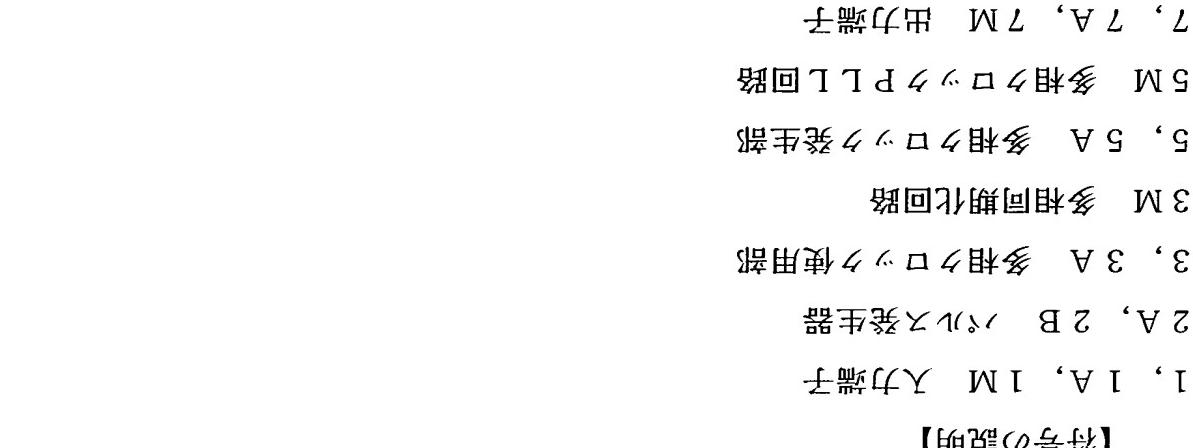
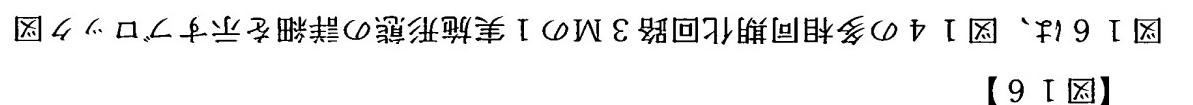
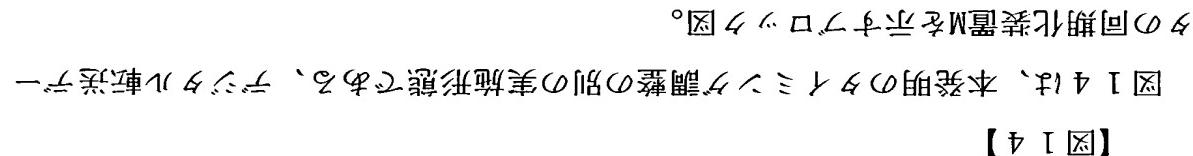
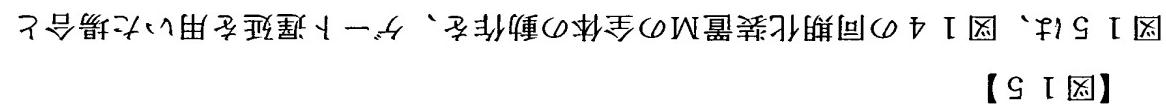


図1-7は、図1-6の多相同期化回路3Mの全体の動作を示すもの図。

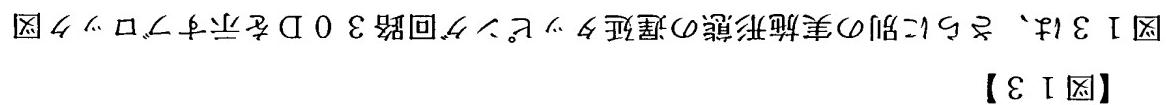
【図1-7】



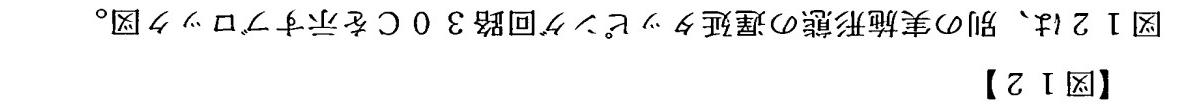
比較ルーチン說明文字が付いた図。



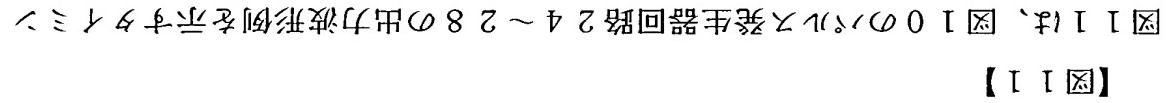
の同期化装置Mを示すもの図。



の回路30Cを示すもの図。



の図。



の実施形態を示すもの図。

図1-0は、本説明文に記載する回路構成装置を用いた光子干涉・ビーム偏向

526 12.7寸顯示器

524 12.7寸顯示器

522 分圈回路

520 位相比較回路

316M 電抗器線圈

315M 出力線圈

312A, 312C, 312D, 312Ma, 312Mb 電抗回路

310A, 310C, 310D, 310M 矢量一

308A, 308C, 308D, 308M 下位線圈

306A, 306C, 306D, 306M 上位線圈

304A, 304C, 304D 互感器用線圈

303D 電磁鐵定子支架部

301A, 301C, 301D 大力線圈

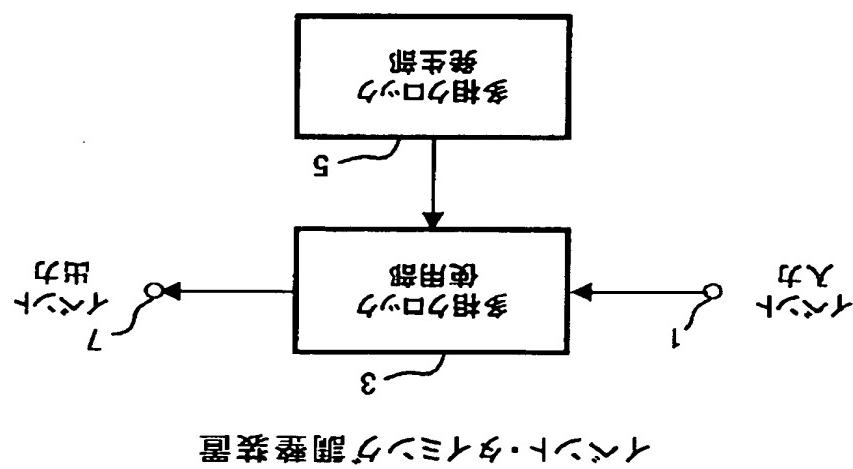
32A, 32B 12VDC電源

30A 電磁力線圈

24~28 12VDC整流器回路

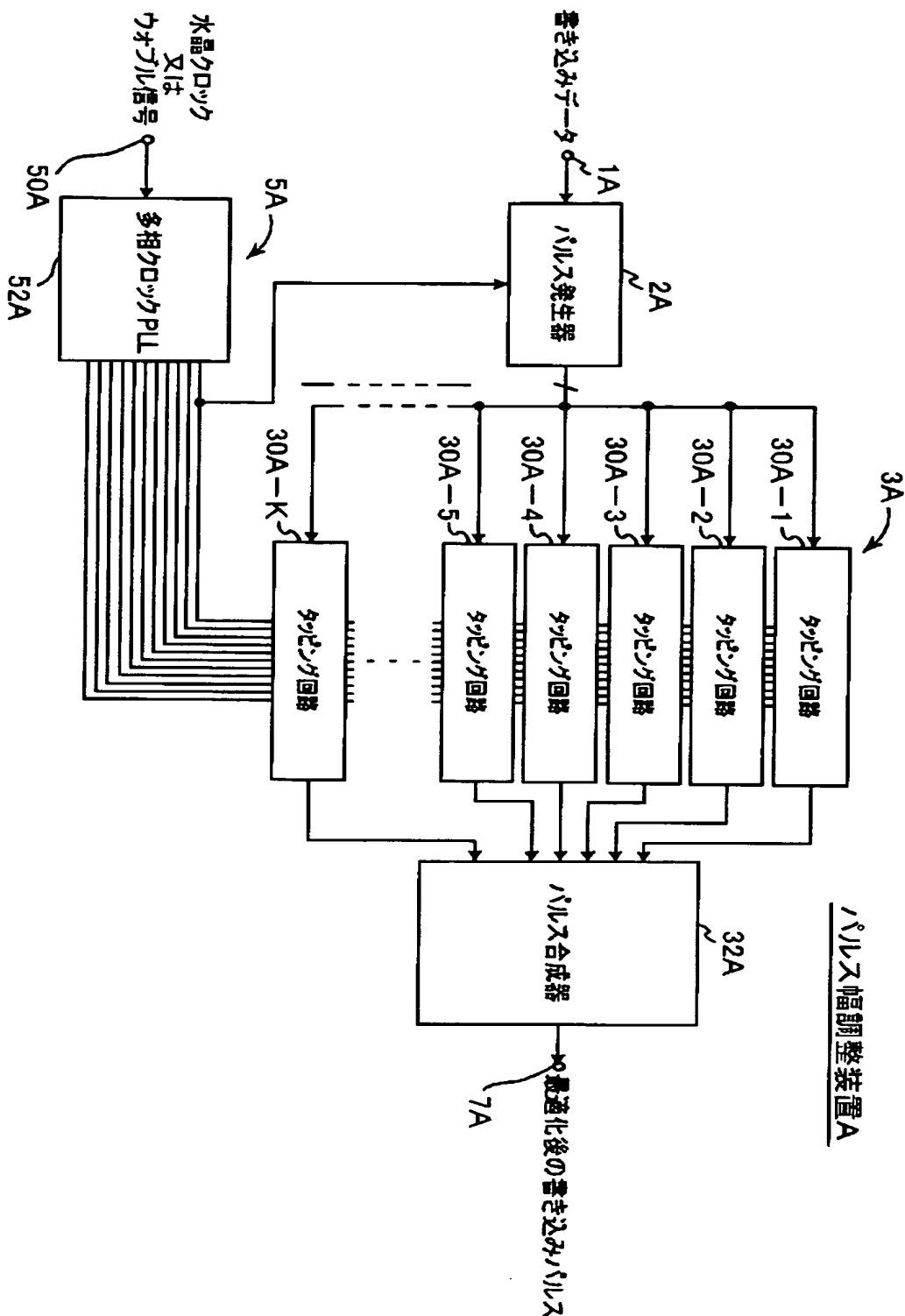
9B 聲光效用一

8B 1-#·D#小口一

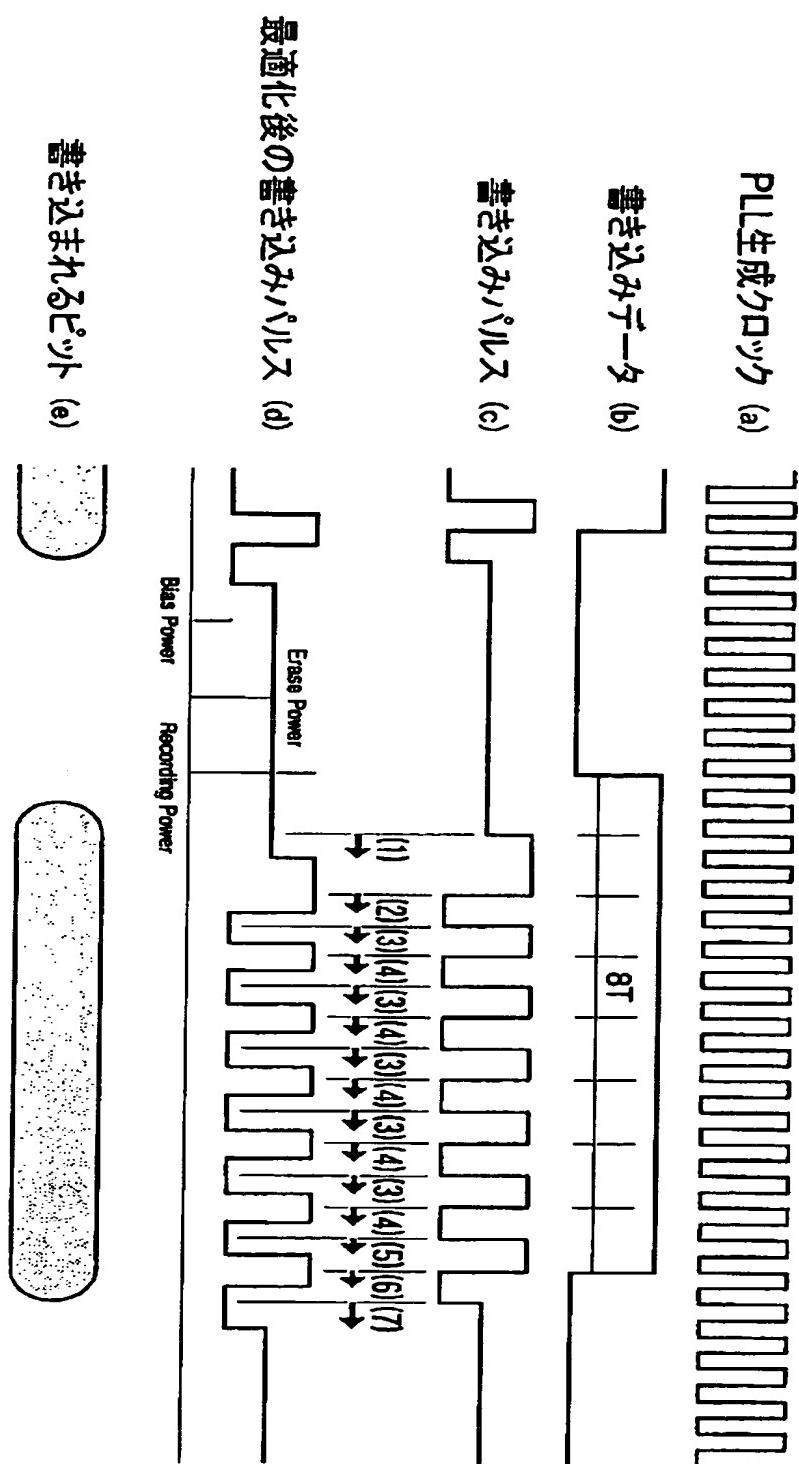


【図1】

【書類名】 図面

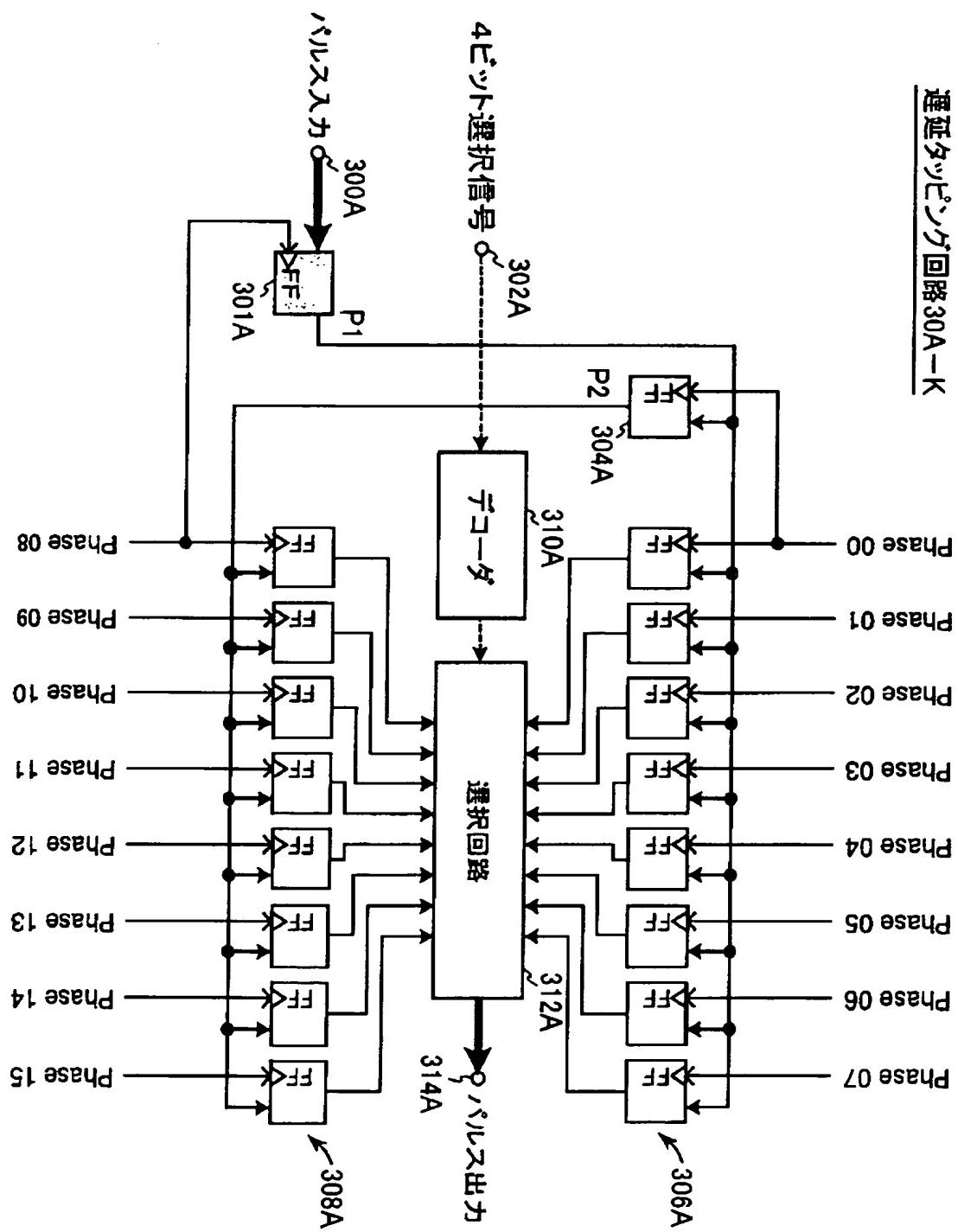


[図2]

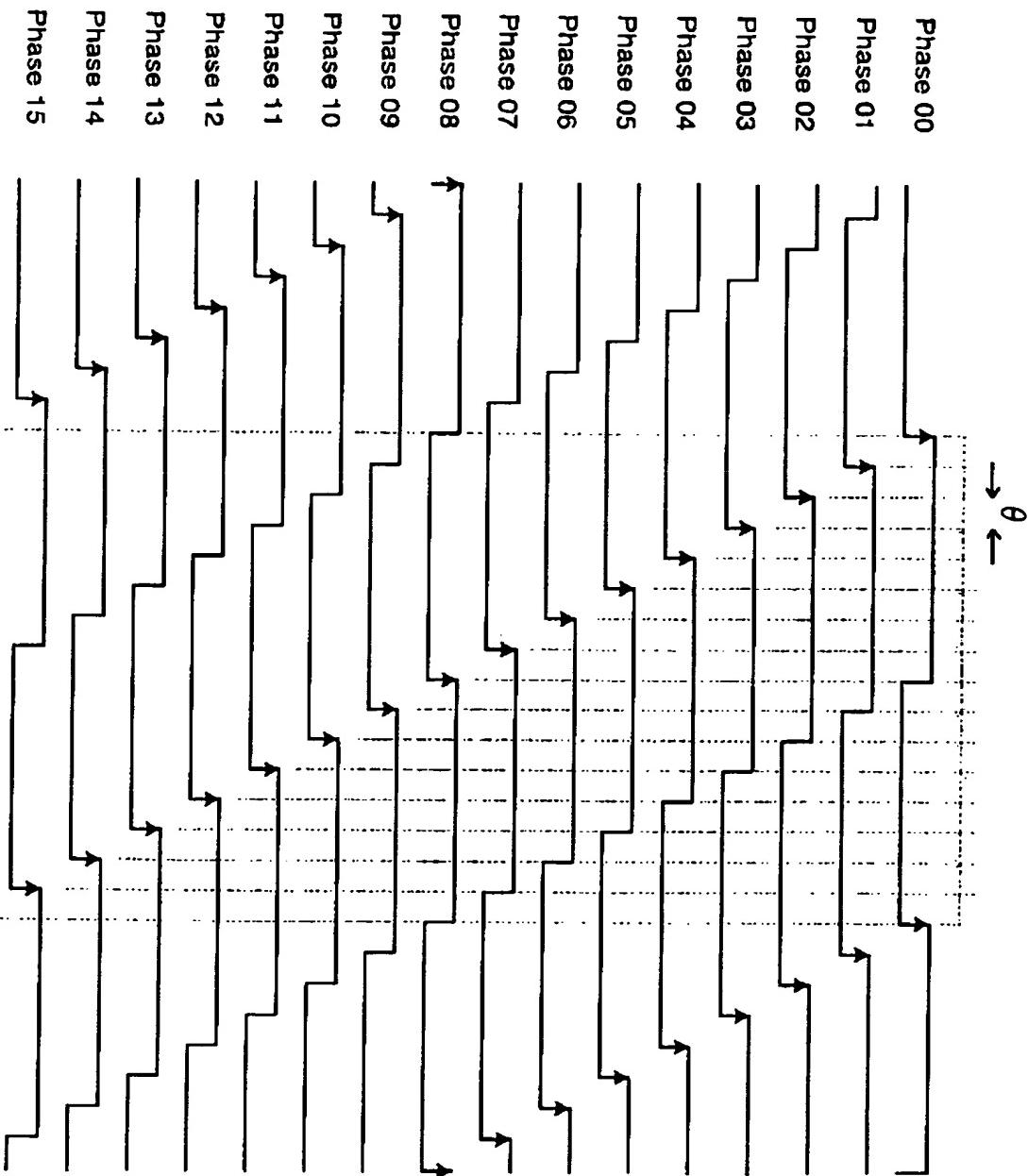


[図3]

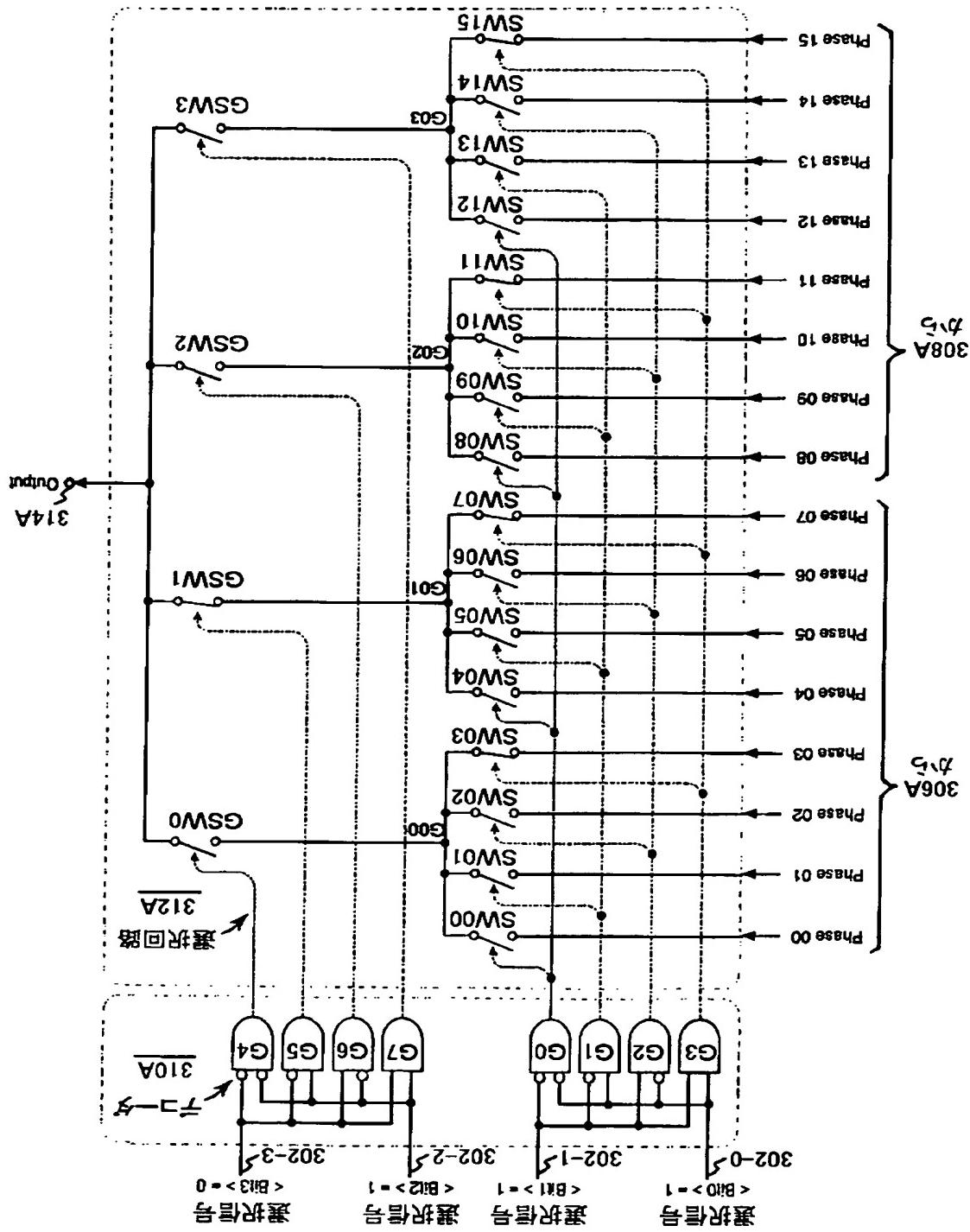
遅延タッピング回路30A-K



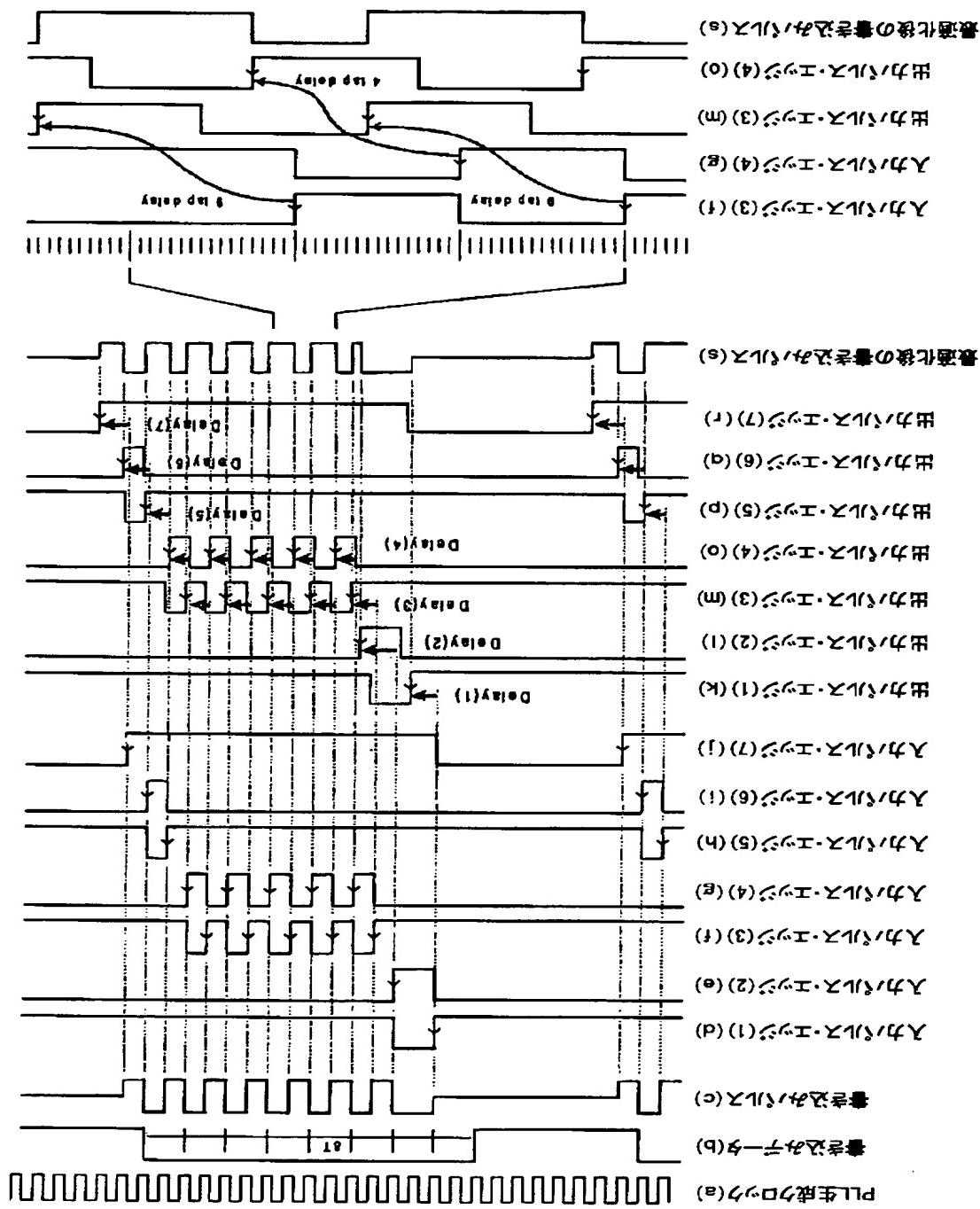
【図4】



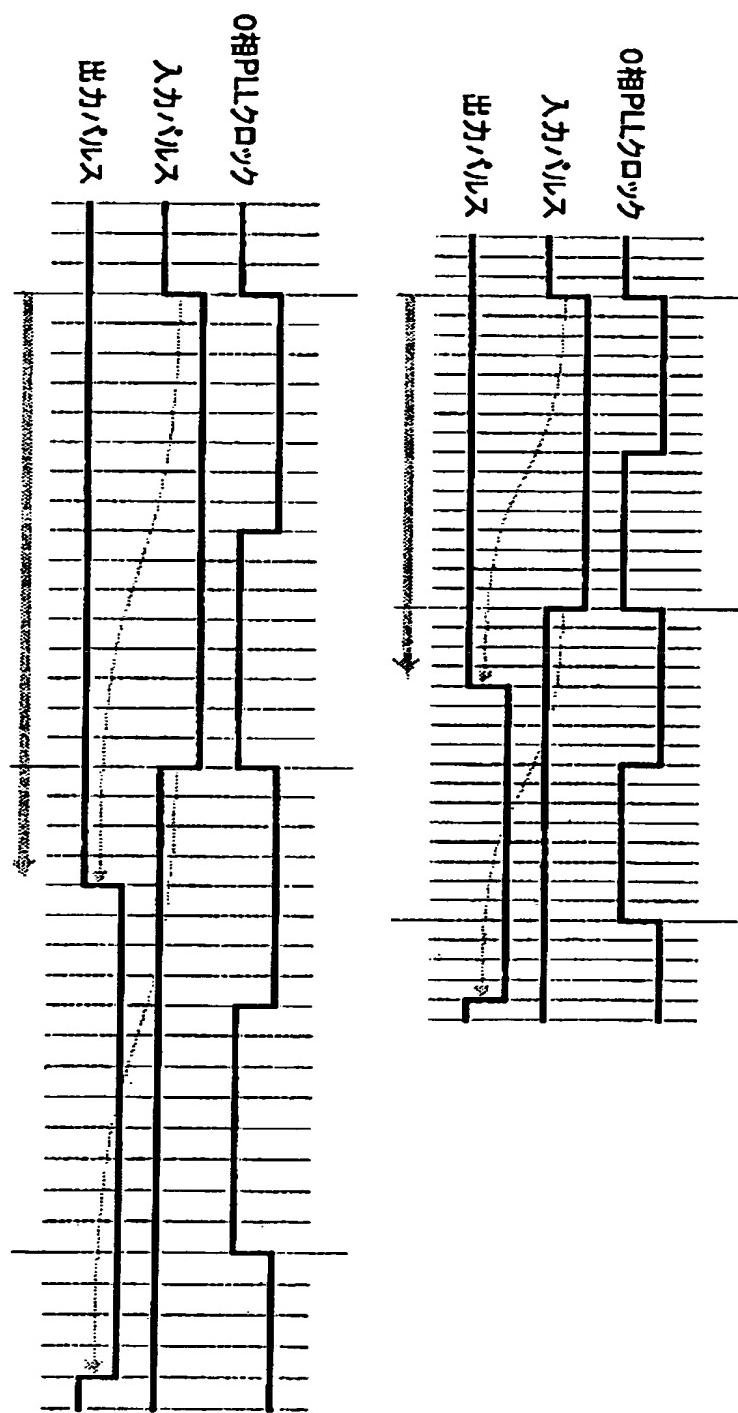
【圖 5】



【圖 6】

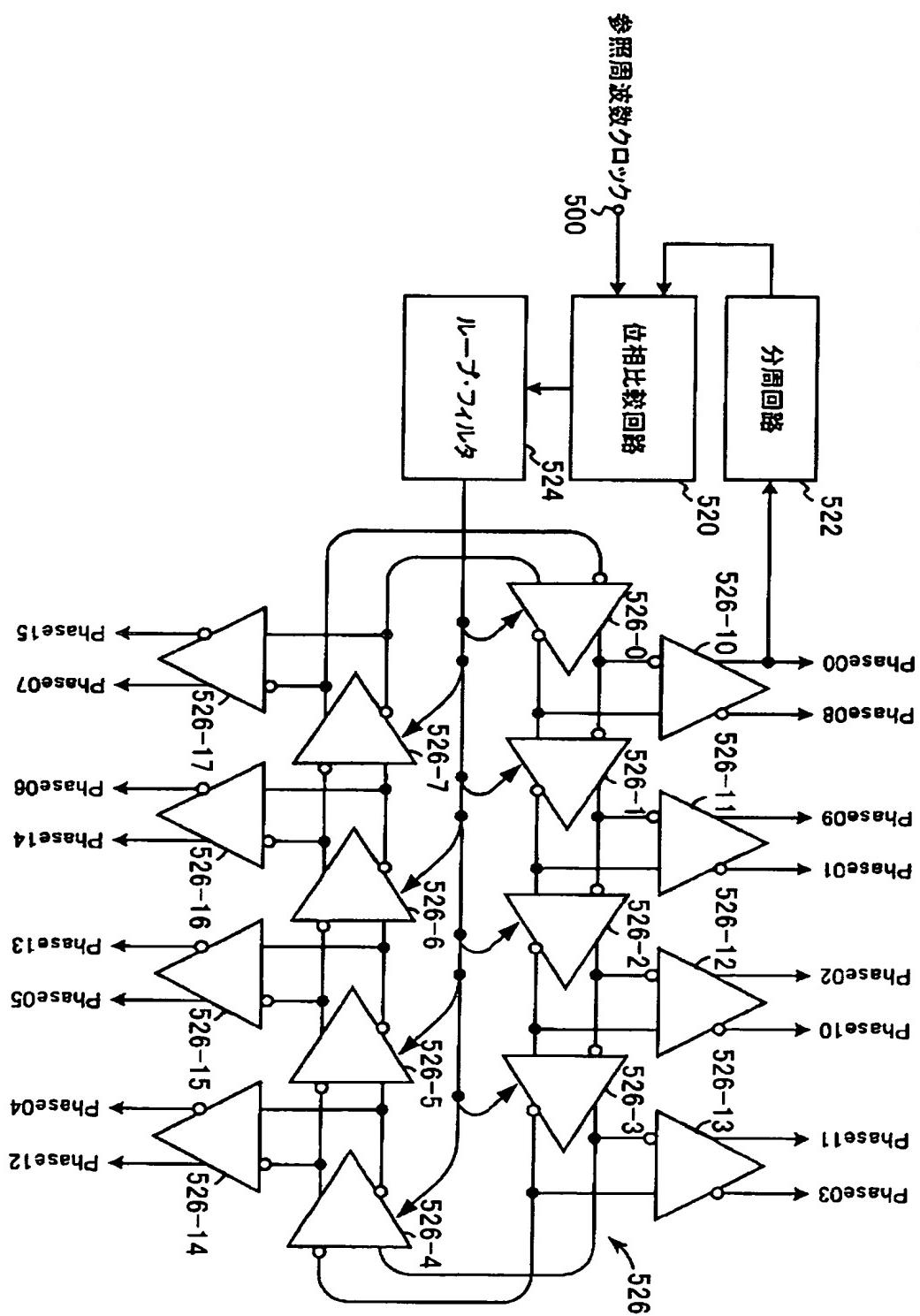


【图7】



【図8】

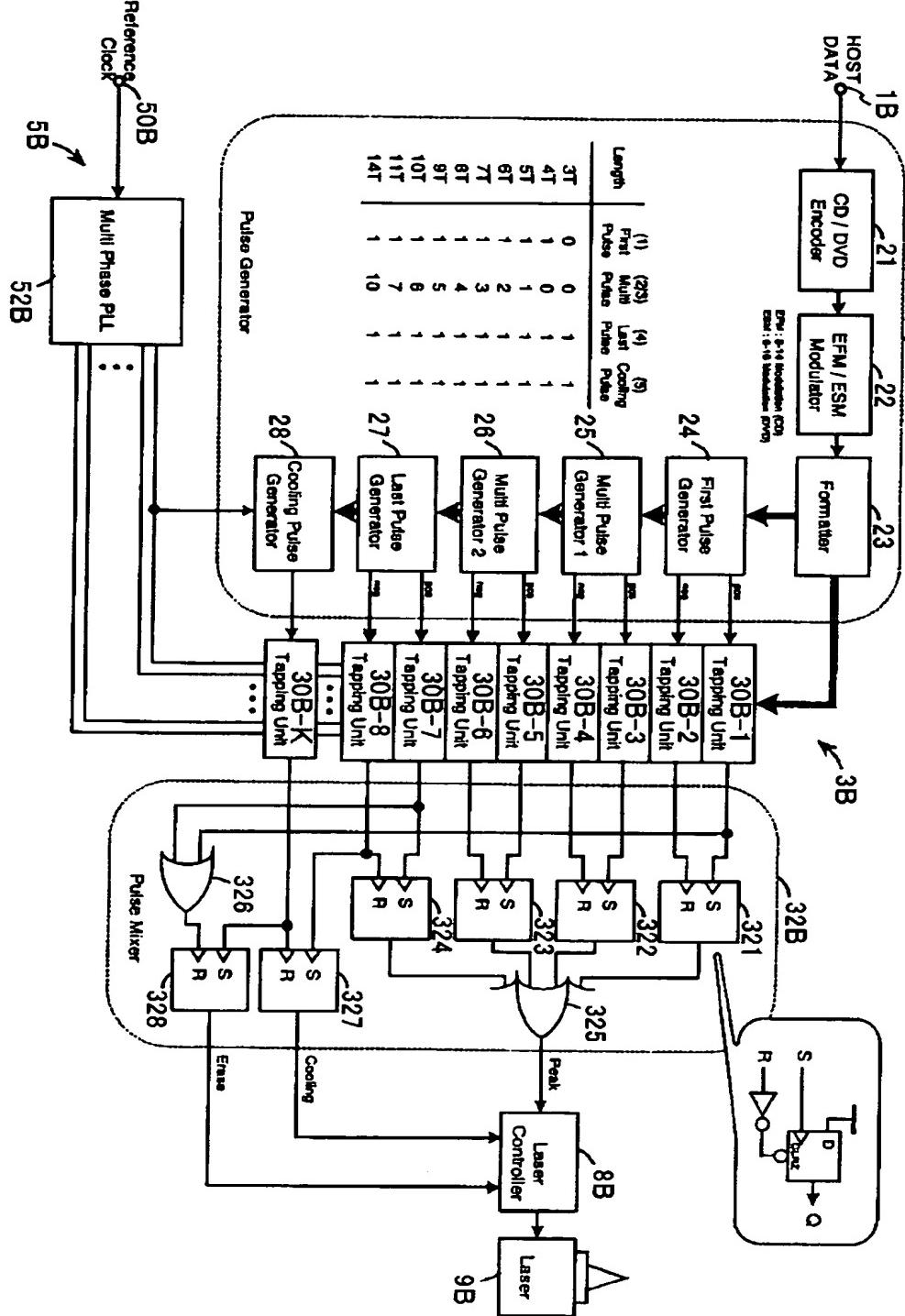
多相クロックPLL回路52A

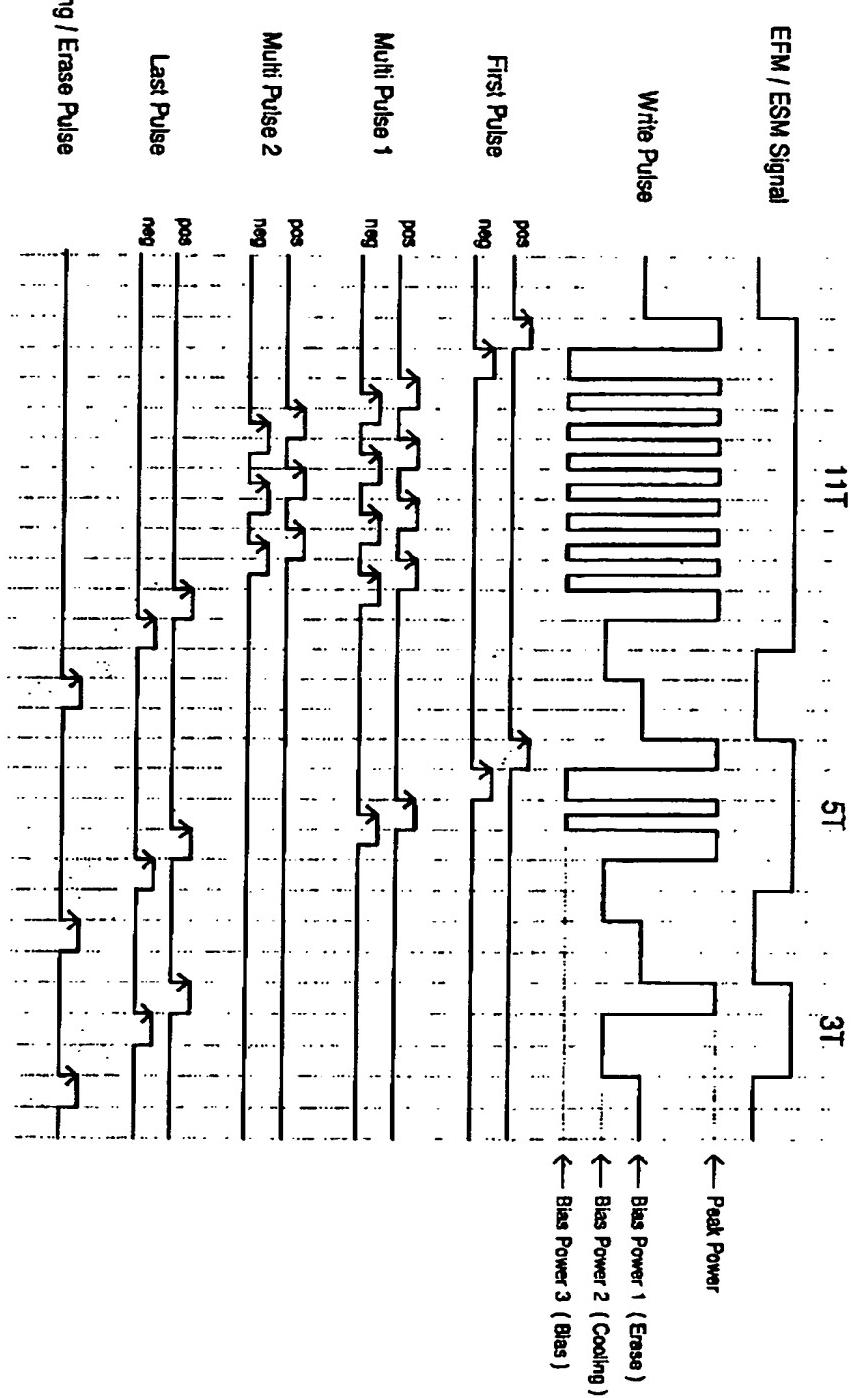


[図9]

光ディスク・レコードB

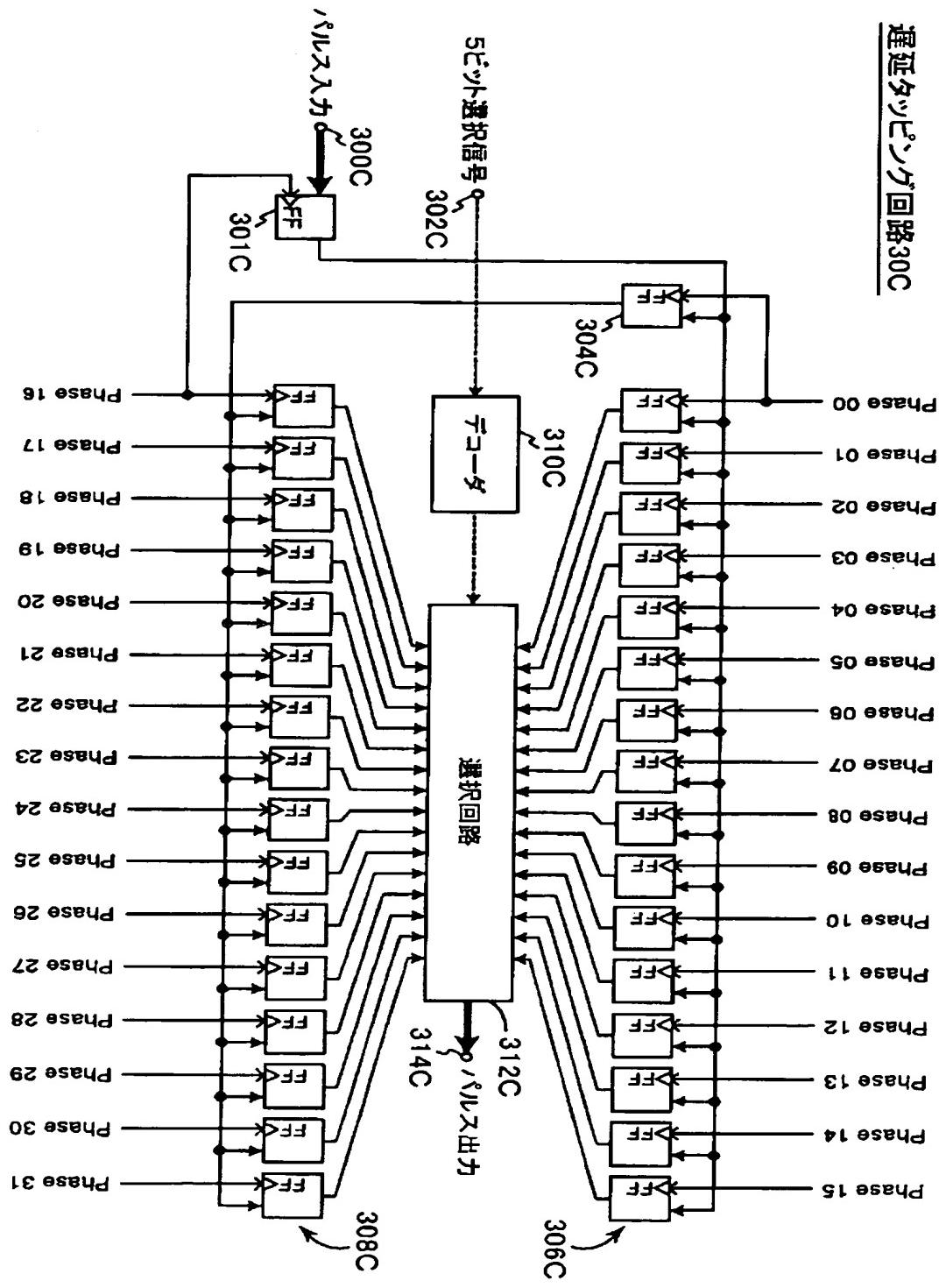
[図10]



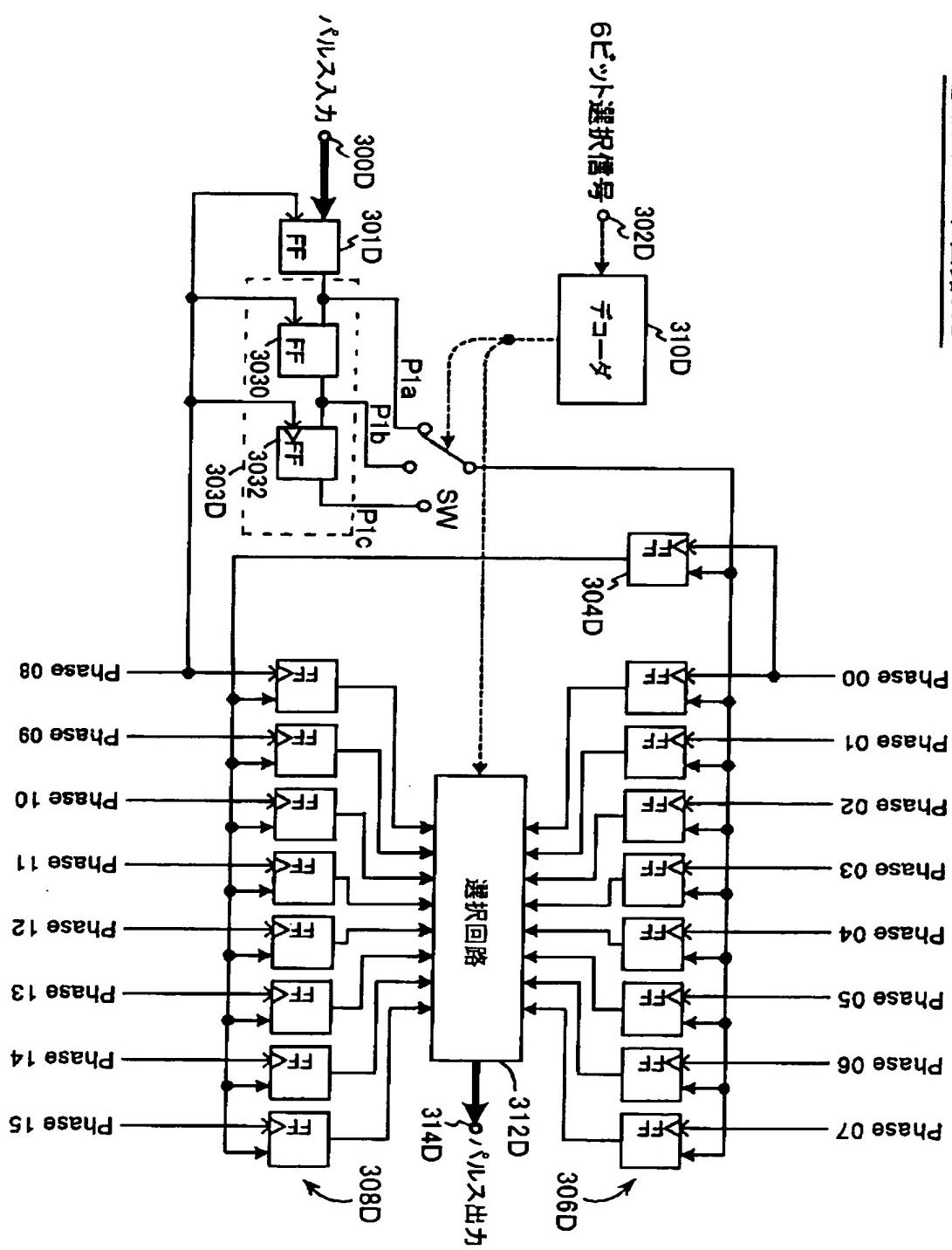


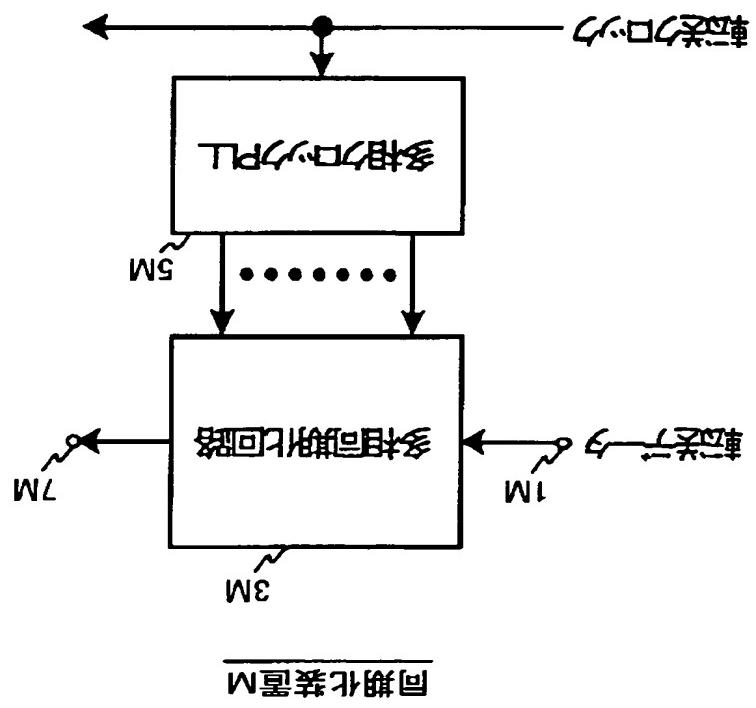
【圖 11】

遅延タッピング回路30C

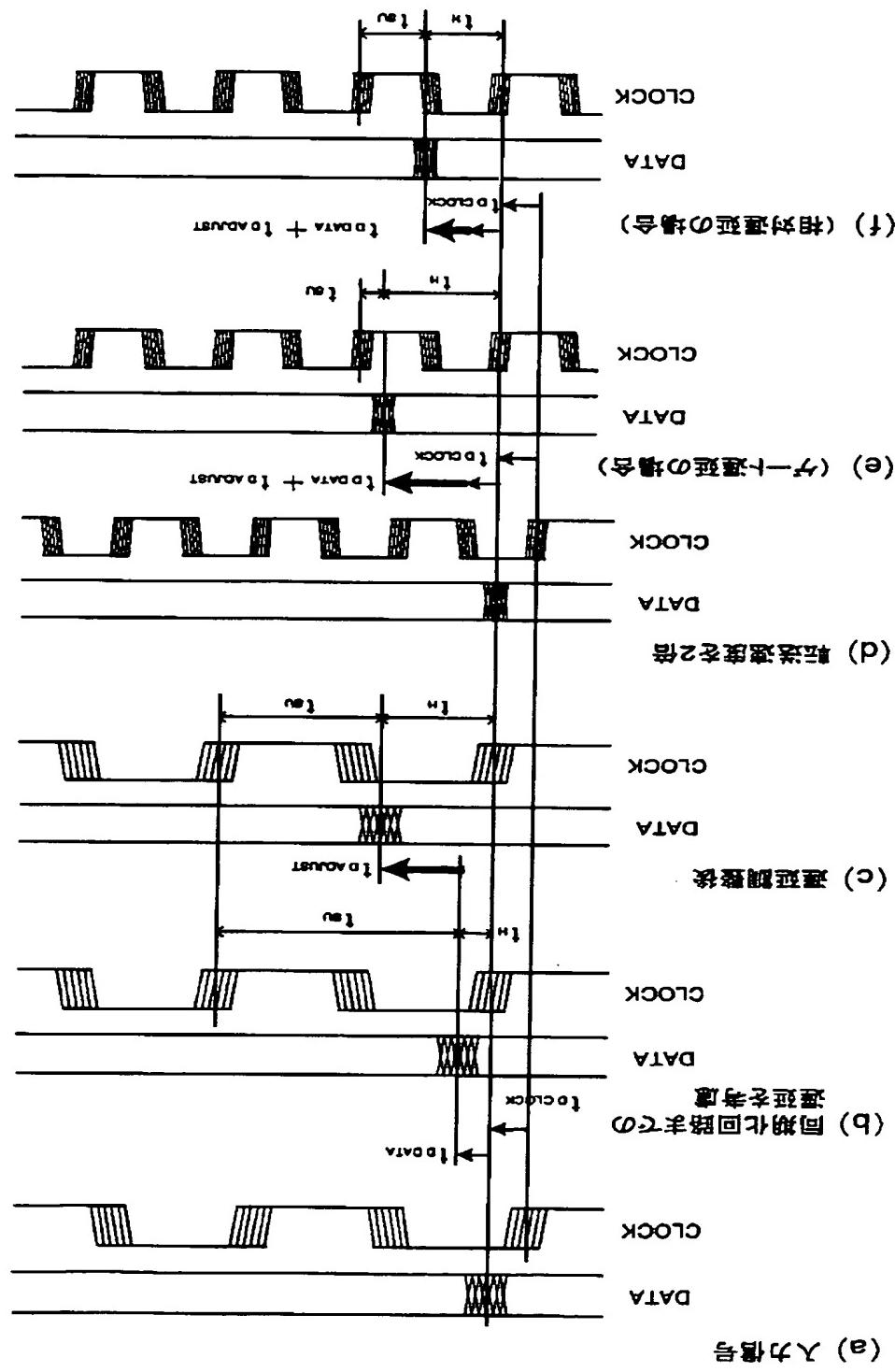


遅延タッピング回路30D



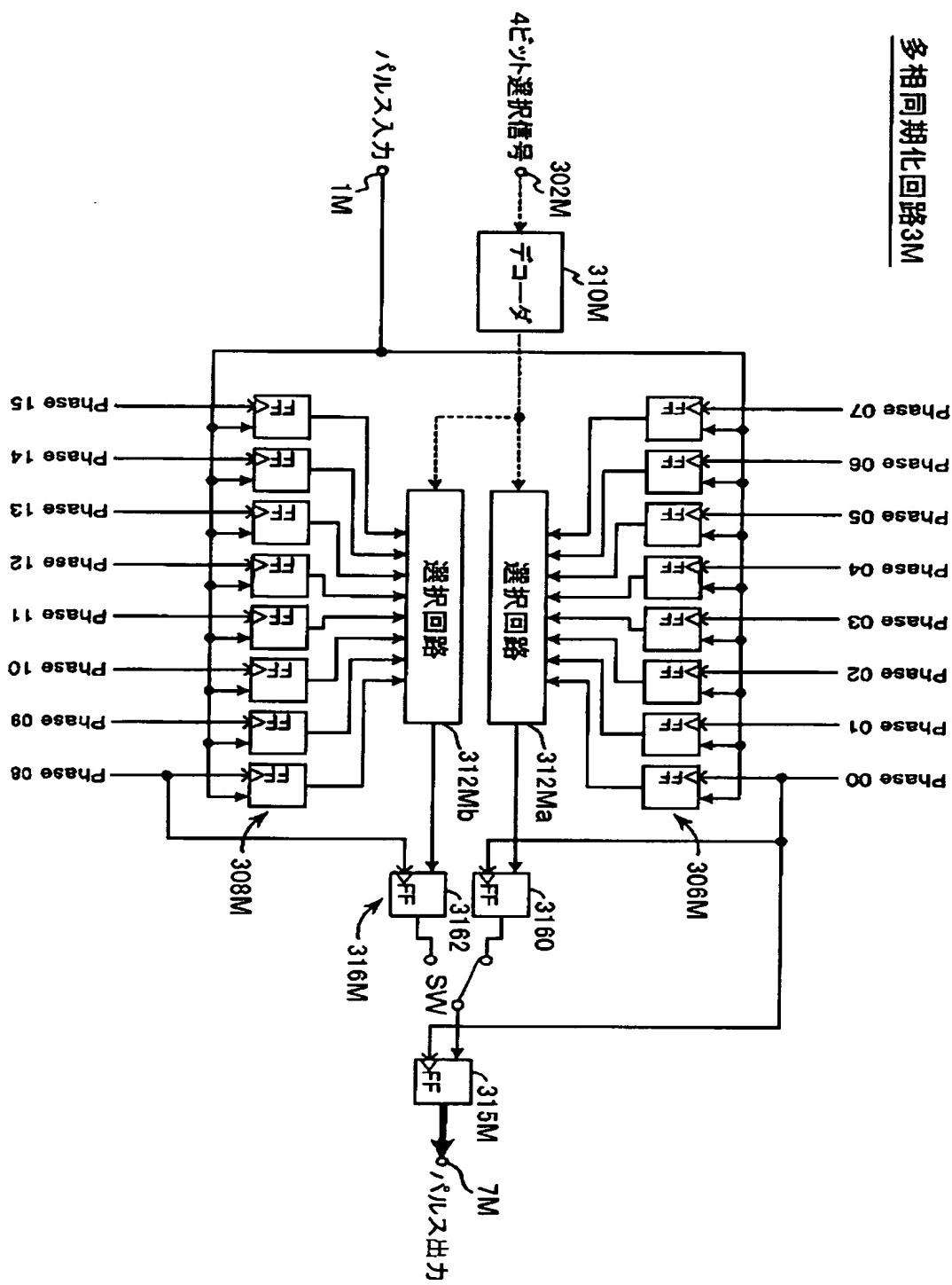


【圖 14】

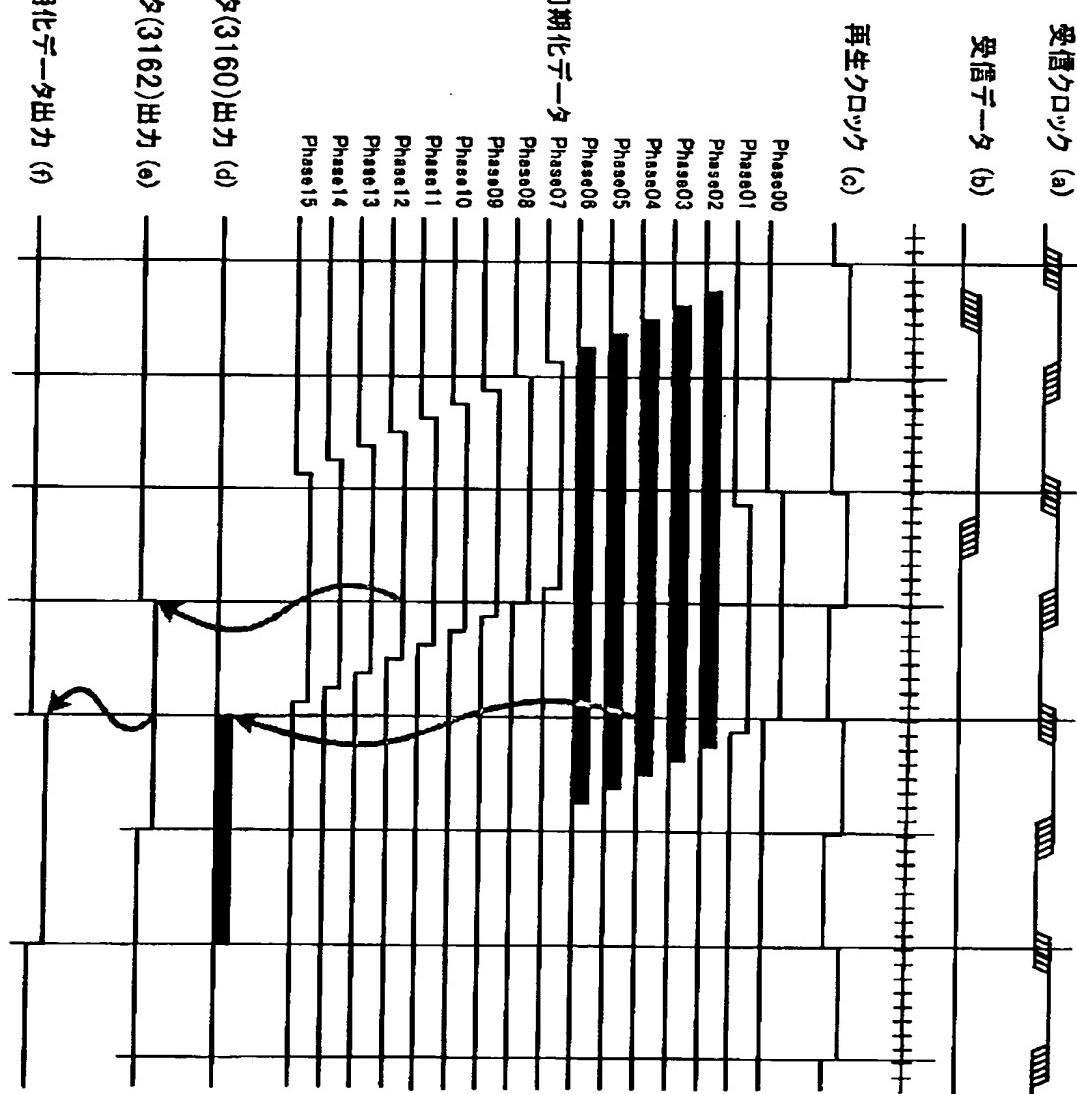


【图 15】

多相同期化回路3M



[図16]



【図17】

要約

【書類名】

【課題】 任意の文字列を入力し、該当する英単語を正しく表示する実現

本公司總經理人等，為此三十分鐘裝置之提供者也。

【解决手段】 通过减少转弯次数、调整行驶路线、多加口令来驾驶车辆。

(解决手段) 通过以下的三种方法解决问题：多相分离法、多相过滤法、多相吸附法。多相分离法是将混合物中的不同组分通过物理或化学方法分离出来，从而实现分离的目的。多相过滤法是利用过滤介质（如滤纸、滤布等）将混合物中的固体颗粒与液体或气体分离出来。多相吸附法是利用吸附剂（如活性炭、分子筛等）将混合物中的有害物质吸附出来，从而实现净化的目的。

【選擇題】

要更努力地为信号处理器服务。

識別番号

1. 索要年月日

[索要理由]
住所変更
東京都新宿区西新宿六丁目24番1号
氏名

[390020248]

出願人履歴情報

特許2002-303964